

Negli esercizi degenti facciamo riferimento alla forma normale per gli automai a pila presentata a lezione, in cui un automa a pila è, come sempre, una 7-tupla

$$M = \langle Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F \rangle$$

dove Q è l'insieme finito degli *stati*, Σ è l'*alfabeto di input*, Γ è l'*alfabeto della pila*, $q_0 \in Q$ è lo stato iniziale, $Z_0 \in \Gamma$ *simbolo iniziale* sulla pila, $F \subseteq Q$ è l'insieme degli *stati finali*. Nella forma normale l'automata opera come segue:

- all'inizio della computazione la pila contiene solo il simbolo Z_0 , che non può essere mai rimosso o caricato sulla pila;
- l'input è accettato se e solo se l'automata raggiunge una configurazione in cui tutto l'input è stato letto, lo stato appartiene all'insieme F , la pila contiene solo Z_0 ;
- in una mossa è possibile caricare un simbolo in cima alla pila, rimuovere il simbolo che si trova in cima alla pila, oppure lasciare la pila inalterata;
- nelle mosse in cui l'automata legge un simbolo dall'input la pila non viene modificata.

La funzione di transizione δ di un automa a pila M in questa forma può essere scritta come:

$$\delta : Q \times (\Sigma \cup \{\varepsilon\}) \times \Gamma \rightarrow 2^{Q \times (\{-, \text{pop}\} \cup \{\text{push}(Z) | Z \in \Gamma\})}$$

con il seguente significato, per $q, p \in Q$, $A, B \in \Gamma$, $a \in \Sigma$:

- $(p, -) \in \delta(q, a, A)$:
se il simbolo in input è $a \in \Sigma$, l'automata M nello stato q , con A in cima alla pila, può leggere a , muovendo dunque la testina di input a destra di una posizione, e raggiungere lo stato p , senza modificare la pila;
- $(p, -) \in \delta(q, \varepsilon, A)$:
l'automata M nello stato q , con A in cima alla pila, senza leggere alcun simbolo dall'input può raggiungere lo stato p , senza modificare la pila;
- $(p, \text{push}(B)) \in \delta(q, \varepsilon, A)$:
l'automata M nello stato q , con A in cima alla pila, senza leggere alcun simbolo dall'input può raggiungere lo stato p , aggiungendo B in cima alla pila (si noti che B non può essere Z_0);
- $(p, \text{pop}) \in \delta(q, \varepsilon, A)$:
l'automata M nello stato q , con A in cima alla pila, senza leggere alcun simbolo dall'input può raggiungere lo stato p , rimuovendo il simbolo A dalla cima della pila (si noti che A non può essere Z_0).

Da un automa a pila M nella forma precedente, abbiamo costruito una grammatica context free

$$G = \langle V, \Sigma, P, S \rangle$$

dove l'insieme V delle variabili contiene tutte le triple della forma $[qAp]$, con $q, p \in Q$, $A \in \Gamma$, più il simbolo iniziale S di G , dunque

$$V = \{[qAp] \mid q, p \in Q, A \in \Gamma\} \cup \{S\}$$

le produzioni in P sono:

- a. $[qAp] \rightarrow [qAr][rAp]$, per ogni $q, p, r \in Q$, $A \in \Gamma$;
 - b. $[qAp] \rightarrow [q'Bp']$, per ogni $q, q', p, p' \in Q$, $A, B \in \Gamma$ tali che $(q', \text{push}(B)) \in \delta(q, \varepsilon, A)$ e $(p, \text{pop}) \in \delta(p', \varepsilon, B)$;
 - c. $[qAp] \rightarrow a$, per ogni $q, p \in Q$, $a \in \Sigma \cup \{\varepsilon\}$, $A \in \Gamma$ tali che $(p, -) \in \delta(q, a, A)$;
 - d. $[qAq] \rightarrow \varepsilon$, per ogni $q \in Q$, $A \in \Gamma$;
 - e. $S \rightarrow [q_0Z_0q]$, per ogni $q \in F$.
1. Studiate come trasformare un automa a pila nella forma classica, vista in lezioni precedenti, in un automa a pila equivalente nella forma normale presentata in questa lezione.

Solution:
