



**3º Exercício-Programa**  
***Autômatos Finitos***

Professor Doutor Ricardo Rocha  
9783640 - *Luís Henrique Barroso Oliveira*  
9835623 - *Rodrigo Vali Cebrian*  
11259715 - *Vanderson da Silva dos Santos*

São Paulo, 12 de março de 2023

## SUMÁRIO

<b>1. Enunciado</b>	<b>3</b>
<b>2. Simulador de autômato finito</b>	<b>4</b>
<b>4. Testes</b>	<b>12</b>
Testes Unitários	12
Autômato finito determinístico	12
Autômato finito não-determinístico	15
Testes De Integração	18
Autômato finito determinística	18
Autômato finito não-determinístico	18
<b>5. Conclusão</b>	<b>19</b>
<b>6. Bibliografia</b>	<b>19</b>
<b>7. Anexo A: Código Completo</b>	<b>19</b>
<b>8. Anexo B: Código De Testes Completo</b>	<b>25</b>

## 1. Enunciado

O objetivo didático desta atividade é experimentar concretamente os conceitos desenvolvidos em sala de aula a respeito de autômatos, não-determinismo, etc. Além disso, deve ser usada uma linguagem funcional como paradigma de linguagem de programação - uma das linguagens Elixir ou Clojure.

O objetivo do exercício é implementar um algoritmo de simulação de autômato determinístico e não-determinístico:

1. Construa um simulador de autômato finito determinístico em Elixir ou Clojure, usando como apoio os artigos abaixo.
2. Construa um simulador de autômatos finitos não-determinísticos em Elixir ou Clojure, a partir do exercício anterior.

## 2. Simulador de autômato finito

Um autômato finito determinístico (AFD) é uma máquina abstrata que reconhece ou rejeita uma sequência de símbolos de entrada com base em um conjunto finito de estados e uma função de transição que especifica como o autômato se move entre os estados quando lê cada símbolo de entrada.

Formalmente, um AFD é definido como uma tupla  $M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$ , onde:

- $Q$  é um conjunto finito de estados
- $\Sigma$  é um conjunto finito de símbolos de entrada, chamado de alfabeto
- $\delta$  é a função de transição  $\delta : Q \times \Sigma \rightarrow Q$  que associa um estado a cada par (estado atual, símbolo de entrada)
- $q_0$  é o estado inicial,  $q_0 \in Q$
- $F$  é um conjunto de estados finais,  $F \subseteq Q$

O AFD começa no estado inicial  $q_0$  e lê um símbolo de entrada de cada vez. A cada símbolo lido, o autômato muda seu estado de acordo com a função de transição  $\delta$ . Quando o autônomo lê toda a entrada, ele aceita se terminar em um estado final em  $F$  e rejeita caso contrário.

O AFD é chamado de determinístico porque, para cada estado e cada símbolo de entrada, há apenas uma transição possível, ou seja, a função de transição  $\delta$  é determinística.

A partir dessa definição de definição de autômato finito determinístico, buscou-se uma solução para o problema empregando a linguagem de programação Clojure.

Foram construídas uma série de funções auxiliares para a reprodução do comportamento do autômato, que serão descritas a seguir.

### 3. Descrição das funções utilizadas

#### 3.1. Função SolveFiniteAutomaton

```
(defn SolveFiniteAutomaton [states actions next_states accept_states input]
  (let
    [
      deterministic_transitions (GenTransitions states actions next_states)
      final_states (GetResultState deterministic_transitions input)

      result (some #(contains? (set accept_states) %) final_states)
    ]
    [result deterministic_transitions final_states]
  )
)
```

A função recebe seis argumentos: *states*, *actions*, *next\_states*, *accept\_states* e *input*. E retorna uma lista contendo três elementos: *result*, *deterministic\_transitions* e *final\_states*.

Seu objetivo é implementar um autômato finito determinístico e verificar se uma determinada entrada *input* é aceita ou rejeitada pelo autômato.

Cada argumento tem o seguinte significado:

- *states* é uma lista de todos os estados possíveis do autômato
- *actions* é uma lista de todos os símbolos de entrada possíveis que o autômato pode ler
- *next\_states* é uma lista de transições de estado para cada símbolo de entrada. Por exemplo, se o autômato estiver no estado A e ler o símbolo '0', ele irá para o estado B, e se ler o símbolo '1', ele irá para o estado C. As transições de estado são definidas em uma função auxiliar chamada *GenTransitions*.
- *accept\_states* é uma lista de estados finais aceitos pelo autômato
- *input* é a entrada para o autômato

A função começa a chamar a função auxiliar *GenTransitions* para criar as transições do autômato. Em seguida, chama a função *GetResultState*, que executa a entrada no autômato e retorna uma lista de estados finais alcançáveis pelo autômato a partir do estado inicial e da entrada fornecida.

A variável *final\_states* contém a lista de estados finais alcançados. A variável *result* é verdadeira se algum dos estados finais calculados estiver na lista de estados finais aceitos e é falsa caso contrário.

A função retorna uma lista que contém a variável *result* indicando se a entrada foi aceita ou não, *deterministic\_transitions* que é a lista de transições geradas pelo autômato e *final\_states* que é a lista de estados finais alcançados.

### 3.2. Função GetResultState

```
(defn GetResultState
  ([matrix input] (GetResultState matrix input "Q1"))
  ([matrix input actual_state]

    (let
      [
        new_action (first input)
        next_states (GetNextState matrix actual_state new_action)
        new_input (rest input)
      ]
      (if (not (empty? new_input))
        (vec (distinct (flatten (map (partial GetResultState matrix new_input) next_states) )))
        next_states
      )
    )
  )
)
```

Esta é a implementação de uma função *GetResultState*, empregada para obter o estado final alcançado por um autômato finito determinístico ao processar uma determinada entrada.

A função tem duas assinaturas:

- (*[matrix input]*): assume que o estado atual é "Q1".
- (*[matrix input actual\_state]*): assume que o estado atual é *actual\_state*.
- A função recebe três argumentos: *matrix*, *input* e *actual\_state*.

*matrix* é uma matriz que contém as informações do AFD, como as transições de estado, o alfabeto, o conjunto de estados e o estado inicial.

*input* é a entrada que será processada pelo AFD.

*actual\_state* é o estado atual do AFD.

A função começa obtendo o primeiro símbolo de entrada *new\_action* e, em seguida, chama a função auxiliar *GetNextState* para obter o próximo estado do autômato a partir do estado atual e do símbolo de entrada.

Em seguida, a função verifica se há mais símbolos de entrada restantes *new\_input* para serem processados. Se houver, a função chama recursivamente *GetResultState* para cada um dos próximos estados *next\_states*, passando a entrada restante *new\_input* e acumulando todos os estados finais alcançados em uma lista única e distinta usando a função *distinct*.

Por fim, se não houver mais símbolos de entrada restantes, a função retorna a lista de estados finais *next\_states*.

Em resumo, a função *GetResultState* percorre recursivamente o AFD para processar uma entrada e obter todos os estados finais alcançados.

### 3.3. Função GetTransitions

```
(defn GenTransitions [states actions next_states]
  (let
    [
      GroupByKey (fn [chaves valores]
        (->> (map vector chaves valores)
          (group-by first)
          (map (fn [[k vs]] [k (vec (map second vs))]))
          (into {}))
      )
    ]
    actions->next_state (vec (map GroupByKey actions next_states) )
    state->action (zipmap states actions->next_state)
  )
  state->action
)
```

Este é um trecho de código que implementa uma função *GenTransitions* para gerar as transições de um autômato finito a partir dos seus estados, símbolos de entrada e próximos estados.

A função recebe três argumentos: *states*, *actions* e *next\_states*.

- *states* é um vetor contendo os estados do AFD.
- *actions* é um vetor contendo os símbolos de entrada do AFD.
- *next\_states* é uma matriz que contém os próximos estados do AFD. Cada linha representa um estado e cada coluna representa uma ação.

A célula  $[i,j]$  contém o próximo estado do AFD quando ele está no estado  $i$  e lê a ação  $j$ .

A função começa definindo uma função auxiliar *GroupByKey* que recebe duas sequências chaves e valores, mapeia cada elemento de chaves para uma lista de pares com valores e agrupa esses pares pelo primeiro elemento, criando um mapa cujas chaves são as chaves originais e os valores são listas dos seus respectivos valores.

Em seguida, a função aplica *GroupByKey* para cada par de elementos em *actions* e *next\_states* usando a função *map*. Isso cria uma lista de mapas, cada um contendo as transições de um estado para todos os próximos estados possíveis para cada símbolo de entrada. O resultado é um vetor de mapas *actions*  $\rightarrow$  *next\_state*, onde cada mapa contém as transições de um estado para os próximos estados possíveis para cada símbolo de entrada. Por fim, a função usa a função *zipmap* para criar um mapa *state*  $\rightarrow$  *action* que mapeia cada estado em *states* para as suas transições em *actions*  $\rightarrow$  *next\_state*.

Em resumo, a função *GenTransitions* gera um mapa que representa as transições de um AFD a partir de seus estados, símbolos de entrada e próximos estados.

### 3.4. Função GetNextState

```
(defn GetNextState [matrix state action]
  (let
    [
      next_state (get (get matrix state) action)
    ]
    next_state
  )
)
```

A função *GetNextState* recebe três argumentos: uma matriz *matrix* que representa as transições de um autômato finito determinístico (AFD), um estado atual *state* e um símbolo de entrada *action*. O objetivo da função é retornar ao próximo estado do AFD após ler o símbolo de entrada *action* no estado atual *state*.

Utiliza a função *get* para obter a linha da matriz correspondente ao estado atual *state*. Em seguida, usa novamente a função *get* para obter o próximo estado correspondente ao símbolo de entrada *action*.

Por fim, a função retorna ao próximo estado obtido.



Em resumo, a função *GetNextState* retorna o próximo estado de um AFD a partir do estado atual e do símbolo de entrada fornecido, usando a matriz de transições *matrix*.

### 3.5. Função que implementa o autômato finito determinístico

```
(defn MainNonDeterministic []
  (let
    [
      states ["Q1" "Q2" "Q3"]

      actions [
        ["a" "a" "c" "d"]
        ["a" "b" "c" "c"]
        ["a" "b" "c" "d"]
      ]

      next_states [
        ["Q1" "Q2" "Q2" "Q3"]
        ["Q2" "Q2" "Q3" "Q2"]
        ["Q2" "Q3" "Q3" "Q3"]
      ]

      accept_states ["Q2" "Q3"]

      input ["a","b","c"]

      [result deterministic_transitions final_states] (SolveFiniteAutomaton states actions next_states accept_states input)
    ]
    (do
      (println "--- Non Deterministic Finite Automaton ---")
      (println "States = " states)
      (println "Actions = " actions)
      (println "Next states = " next_states)
      (println "Accept states = " accept_states)
      (println "Input states = " input)
      (println "Transitions = " (reverse deterministic_transitions))
      (println "Final States = " final_states)
      (if result
        (println "Automata aceita! :)")
        (println "Automata Não foi aceita :("))
      )
    )
    result
  )
)
```

A função *MainDeterministic* é uma função que utiliza a função *SolveFiniteAutomaton* para verificar se um autômato finito determinístico (DFA) aceita uma determinada entrada. Ela define alguns parâmetros que representam o DFA, como *states* (os estados do DFA), *actions* (as ações possíveis que podem ser tomadas no DFA), *next\_states* (os estados para os quais o DFA transita a partir de um estado dado e uma ação dada) e

*accept\_states* (os estados de aceitação do DFA). Em seguida, ele define uma entrada de teste, *input*, que é uma sequência de símbolos.

A função *MainDeterministic* chama a função *SolveFiniteAutomaton* com esses parâmetros e armazena o resultado em uma tupla que contém o resultado da verificação do DFA, as transições determinísticas do DFA e os estados finais alcançados pelo DFA para a entrada de teste.

A seguir, a função *MainDeterministic* exibe informações sobre o DFA e a entrada de teste e, em seguida, verifica se o DFA aceita a entrada de teste. Se o DFA aceitar a entrada de teste, a função exibe a mensagem "Automata aceita! :)", caso contrário, exibe "Automata Não foi aceita :(". Por fim, a função retorna o resultado da verificação do DFA (true ou false).

### 3.6. Função que implementa o autômato finito não-determinístico

```
(defn MainNonDeterministic []
  (let
    [
      states ["Q1" "Q2" "Q3"]

      actions [
        ["a" "a" "c" "d"]
        ["a" "b" "c" "c"]
        ["a" "b" "c" "d"]
      ]

      next_states [
        ["Q1" "Q2" "Q2" "Q3"]
        ["Q2" "Q2" "Q3" "Q2"]
        ["Q2" "Q3" "Q3" "Q3"]
      ]

      accept_states ["Q2" "Q3"]

      input ["a","b","c"]

      [result deterministic_transitions final_states] (SolveFiniteAutomaton states actions next_states accept_states input)
    ]
    (do
      (println "---- Non Deterministic Finite Automaton ----")
      (println "States = " states)
      (println "Actions = " actions)
      (println "Next states = " next_states)
      (println "Accept states = " accept_states)
      (println "Input states = " input)
      (println "Transitions = " (reverse deterministic_transitions))
      (println "Final States = " final_states)
      (if result
        (println "Automata aceita! :)")
        (println "Automata Não foi aceita :("))
      )
    )
    result
  )
)
```

A função *MainNonDeterministic* implementa um exemplo de uso do código para resolver um autômato finito não determinístico (AFND) usando a função *SolveFiniteAutomaton*. A função começa definindo os estados do autômato,

as ações possíveis em cada estado, os próximos estados alcançados por cada ação, os estados de aceitação, e a entrada que será testada no autômato.

Em seguida, a função chama a função *SolveFiniteAutomaton* com esses parâmetros, e armazena o resultado em uma variável chamada *result*. Depois disso, a função imprime na tela informações relevantes sobre o autômato, como os estados, ações, próximos estados, estados de aceitação, entrada, transições, e estados finais resultantes. Por fim, a função imprime se o autômato aceitou ou não a entrada.

O objetivo da função *MainNonDeterministic* é apenas mostrar como usar a função *SolveFiniteAutomaton* para resolver um exemplo de um autômato finito não determinístico e apresentar as informações relevantes desse processo para o usuário.

## 4. Testes

Para testar a execução do programa, foram produzidos testes unitários para cada uma das funções implementadas e depois testes completos do algoritmo. Todos os testes criados passaram com sucesso, e estão descritos a seguir:

### Testes Unitários

Autômato finito determinístico

```
;; Deterministic functions tests -----
[deftest GenDeterministicTransitionsTest []
  (let [
    states0 ["Q1" "Q2" "Q3"]
    actions0 [{"a"} {"a"} {"a"}]
    next_state0 [{"Q1"} {"Q2"} {"Q2"}]
    result0 (ep3.core/GenTransitions states0 actions0 next_state0)

    states1 ["Q1" "Q2" "Q3"]
    actions1 [{"a" "b" "c"} {"a" "c"} {"a" "d"}]
    next_state1 [{"Q1" "Q1" "Q2"} {"Q2" "Q3"} {"Q2" "Q1"}]
    result1 (ep3.core/GenTransitions states1 actions1 next_state1)
  ]

  (testing "Testando a função CreateR"
    (is (= result0 {"Q3" {"a" ["Q2"]}, "Q2" {"a" ["Q2"]}, "Q1" {"a" ["Q1"]}}))
    (is (= result1 {"Q3" {"a" ["Q2"] "d" ["Q1"]},
                    "Q2" {"a" ["Q2"], "c" ["Q3"]},
                    "Q1" {"a" ["Q1"], "b" ["Q1"], "c" ["Q2"]}
                })))
  )
)
```

You, 7 hours ago • add ep3 deterministic tests ...

```
(deftest GetDeterministicNextStateTest []
  (let [
    matrix {"Q3" {"d" ["Q3"], "c" ["Q3"], "b" ["Q3"], "a" ["Q2"]},
           "Q2" {"c" ["Q3"], "b" ["Q2"], "a" ["Q2"]},
           "Q1" {"d" ["Q3"], "c" ["Q2"], "b" ["Q2"], "a" ["Q1"]}}

    result0 (ep3.core/GetNextState matrix "Q3" "a")
    result1 (ep3.core/GetNextState matrix "Q3" "b")
    result2 (ep3.core/GetNextState matrix "Q1" "a")
  ]

  (testing "Testando a função CreateR"
    (is (= result0 ["Q2"]))
    (is (= result1 ["Q3"]))
    (is (= result2 ["Q1"]))
  )
)
```

```

(deftest GetDeterministicResultStateTest []
  (let [
    matrix {"Q3" {"d" ["Q3"], "c" ["Q3"], "b" ["Q3"], "a" ["Q2"]},
           "Q2" {"c" ["Q3"], "b" ["Q2"], "a" ["Q2"]},
           "Q1" {"d" ["Q3"], "c" ["Q2"], "b" ["Q2"], "a" ["Q1"]}}

    input0 ["a" "b" "c"]
    result0 (ep3.core/GetResultState matrix input0 )

    input1 ["a" "b"]
    result1 (ep3.core/GetResultState matrix input1 )

    input2 ["a" "d"]
    result2 (ep3.core/GetResultState matrix input2 )

    input3 ["a" "a" "a"]
    result3 (ep3.core/GetResultState matrix input3 )
  ]

  (testing "Testando a função CreateR"
    (is (= result0 ["Q3"]))
    (is (= result1 ["Q2"]))
    (is (= result2 ["Q3"]))
    (is (= result3 ["Q1"]))
  )
)

```

```

(deftest SolveDeterministicFiniteAutomatonTest []
  (let [
    states ["Q1" "Q2" "Q3"]

    actions [
      ["a" "b" "c" "d"]
      ["a" "b" "c"]
      ["a" "b" "c" "d"]
    ]

    next_states [
      ["Q1" "Q2" "Q2" "Q3"]
      ["Q2" "Q2" "Q3"]
      ["Q2" "Q3" "Q3" "Q3"]
    ]

    accept_states ["Q2" "Q3"]

    TestFunction (partial ep3.core/SolveFiniteAutomaton states actions next_states accept_states)

    input0 ["a","b","c"]
    [result0 _ _] (TestFunction input0)

    input1 ["a","a","a"]
    [result1 _ _] (TestFunction input1)

    input2 ["a","b"]
    [result2 _ _] (TestFunction input2)
  ]

  (testing "Testando a função CreateR"
    (is result0)
    (is (not result1) )
    (is result2)
  )
)
)

```

## Autômato finito não-determinístico

```

(deftest GenNonDeterministicTransistionsTest []
  (let [
    states0 ["Q1" "Q2" "Q3"]
    actions0 [["a" "a"] ["a"] ["a"]]
    next_state0 [["Q1" "Q2"] ["Q2"] ["Q2"]]
    result0 (ep3.core/GenTransistions states0 actions0 next_state0)
  ]

  (testing "Testando a função CreateR"
    (is (= result0 {
      "Q3" {"a" ["Q2"]},
      "Q2" {"a" ["Q2"]},
      "Q1" {"a" ["Q1" "Q2"]}
    } ) )
  )
)
)

```

```

(deftest GetNonDeterministicNextStateTest []
  (let [
    matrix {"Q3" {"a" ["Q2"]},
           "Q2" {"a" ["Q2"]},
           "Q1" {"a" ["Q1" "Q2"]}}

    result0 (ep3.core/GetNextState matrix "Q3" "a")
    result1 (ep3.core/GetNextState matrix "Q2" "a")
    result2 (ep3.core/GetNextState matrix "Q1" "a")
  ]

  (testing "Testando a função CreateR"
    (is (= result0 ["Q2"]))
    (is (= result1 ["Q2"]))
    (is (= result2 ["Q1" "Q2"])))
  )
)

```

```

(deftest GetNonDeterministicResultStateTest []
  (let [
    matrix {"Q3" {"a" ["Q2"], "b" ["Q3"]},
           "Q2" {"a" ["Q2"], "b" ["Q1"]},
           "Q1" {"a" ["Q1" "Q2"], "b" ["Q3"], "d" ["Q3" "Q2"] }}

    input0 ["b" "a" "a"]
    result0 (ep3.core/GetResultState matrix input0 )

    input1 ["a" "b"]
    result1 (ep3.core/GetResultState matrix input1 )

    input2 ["d" "b"]
    result2 (ep3.core/GetResultState matrix input2 )

    input3 ["a" "a" "a"]
    result3 (ep3.core/GetResultState matrix input3 )
  ]

  (testing "Testando a função CreateR"
    (is (= result0 ["Q2"]))
    (is (= result1 ["Q3" "Q1"]))
    (is (= result2 ["Q3" "Q1"]))
    (is (= result3 ["Q1" "Q2"])))
  )
)

```



```

(deftest SolveNonDeterministicFiniteAutomatonTest []
  (let [
    states ["Q1" "Q2" "Q3"]

    actions [
      ["a" "a" "b" "d" "d"]
      ["a" "b"]
      ["a" "b"]
    ]

    next_states [
      ["Q1" "Q2" "Q3" "Q3" "Q2"]
      ["Q2" "Q1"]
      ["Q2" "Q3"]
    ]

    accept_states ["Q3"]

    TestFunction (partial ep3.core/SolveFiniteAutomaton states actions next_states accept_states)

    input0 ["b" "a" "a"]
    [result0 _ _] (TestFunction input0)

    input1 ["a" "b"]
    [result1 _ _] (TestFunction input1)

    input2 ["a" "a" "a"]
    [result2 _ _] (TestFunction input2)
  ]

  (testing "Testando a função CreateR"
    (is (not result0))
    (is result1)
    (is (not result2) )
  )
)

```

O resultado de todos foi positivo. De todos os 8 teste com as 23 verificações, todas passaram com sucesso. Esse resultado pode ser visto abaixo:

```

root@lclcd64f90d6:/usr/app/src/ep3# lein test

lein test ep3.core-test

Ran 8 tests containing 23 assertions.
0 failures, 0 errors.

```

## Testes De Integração

### Autômato finito determinística

Nesse primeiro caso aqui, podemos observar que a automata foi aceita, pois o estado final estava incluso nos estados de aceitação.

```
--- Deterministic Finite Automaton ---
States = [Q1 Q2 Q3]
Actions = [[a b c d] [a b c d] [a b c d]]
Next states = [[Q1 Q2 Q2 Q3] [Q2 Q2 Q3 Q1] [Q2 Q3 Q3 Q3]]
Accept states = [Q2 Q3]
Input states = [a b c]
Transitions = ([Q1 {a [Q1], b [Q2], c [Q2], d [Q3]}] [Q2 {a [Q2], b [Q2], c [Q3], d [Q1]}] [Q3 {a [Q2], b [Q3], c [Q3], d [Q3]}]
)
Final States = [Q3]
Automata aceita! :)
```

Nesse segundo caso, podemos observar uma situação que a automata não é aceita. Diferente do primeiro teste completo, nessa situação o estado final não se encontra no estado de aceitação.

```
--- Deterministic Finite Automaton ---
States = [Q1 Q2 Q3]
Actions = [[a b c d] [a b c d] [a b c d]]
Next states = [[Q1 Q2 Q2 Q3] [Q2 Q2 Q1 Q1] [Q2 Q3 Q3 Q3]]
Accept states = [Q2 Q3]
Input states = [a b c]
Transitions = ([Q1 {a [Q1], b [Q2], c [Q2], d [Q3]}] [Q2 {a [Q2], b [Q2], c [Q1], d [Q1]}] [Q3 {a [Q2], b [Q3], c [Q3], d [Q3]}]
)
Final States = [Q1]
Automata Não foi aceita :(
```

### Autômato finito não-determinístico

Nesse primeiro caso aqui, podemos observar que a automata não determinística foi aceita, pois os estados finais (pelo menos um deles) estavam inclusos nos estados de aceitação.

```
--- Non Deterministic Finite Automaton ---
States = [Q1 Q2 Q3]
Actions = [[a a c d] [a b c c] [a b c d]]
Next states = [[Q1 Q2 Q2 Q3] [Q2 Q2 Q3 Q2] [Q2 Q3 Q3 Q3]]
Accept states = [Q2 Q3]
Input states = [a b c]
Transitions = ([Q1 {a [Q1 Q2], c [Q2], d [Q3]}] [Q2 {a [Q2], b [Q2], c [Q3 Q2]}] [Q3 {a [Q2], b [Q3], c [Q3], d [Q3]}]
)
Final States = [Q3 Q2]
Automata aceita! :)
```

Em contrapartida, no segundo caso, podemos observar uma situação que a automata não é aceita. Diferente do primeiro teste completo, nessa situação os estados finais não se encontram em nenhum estado de aceitação.

```
--- Non Deterministic Finite Automaton ---
States = [Q1 Q2 Q3]
Actions = [[a a c d] [a b c c] [a b c d]]
Next states = [[Q1 Q2 Q2 Q3] [Q2 Q2 Q3 Q2] [Q2 Q3 Q3 Q3]]
Accept states = [Q3]
Input states = [a a a]
Transitions = ([Q1 {a [Q1 Q2], c [Q2], d [Q3]}] [Q2 {a [Q2], b [Q2], c [Q3 Q2]}] [Q3 {a [Q2], b [Q3], c [Q3], d [Q3]}]
)
Final States = [Q1 Q2]
Automata Não foi aceita :(
```

## 5. Conclusão

O programa desenvolvido tem por objetivo simular os mecanismos de funcionamento que caracterizam os autômatos finitos determinísticos e não-determinísticos.

Lançou-se mão dos referenciais teóricos para definir a forma em que o programa deveria funcionar, e os exemplos em aula foram fundamentais para facilitar o entendimento de uma perspectiva prática.

## 6. Bibliografia

Vídeo sobre NDA:

<https://www.youtube.com/watch?v=W8Uu0inPmU8&list=PLbj1lxX9Gw0Mfk1UYkMDEwpBoAIS0xgF3&index=2>

Material Teórico da disciplina:

[https://edisciplinas.usp.br/pluginfile.php/7432246/mod\\_resource/content/1/Teaching\\_Nondeterministic\\_and\\_Universal\\_Automata\\_using\\_Scheme.pdf](https://edisciplinas.usp.br/pluginfile.php/7432246/mod_resource/content/1/Teaching_Nondeterministic_and_Universal_Automata_using_Scheme.pdf)

Repositório do github do projeto:

[https://github.com/VanderSant/PCS3556\\_computational\\_logic](https://github.com/VanderSant/PCS3556_computational_logic)

## 7. Anexo A: Código Completo

```
;; Definition of namespace -----  
(ns ep3.core
```

```

(:gen-class)

(:require [clojure.set :as set])

;; Finite Automaton Functions -----

(defn GetNextState [matrix state action]
  (let
    [
      next_state (get (get matrix state) action)
    ]
    next_state
  )
)

(defn GenTransitions [states actions next_states]
  (let
    [
      GroupByKey (fn [chaves valores]
        (->> (map vector chaves valores)
          (group-by first)
          (map (fn [[k vs]] [k (vec (map second
vs))]))))
        (into {}))
    ]
    )
    actions->next_state (vec (map GroupByKey actions
next_states) )
    state->action (zipmap states actions->next_state)
  ]
    state->action
  )
)

(defn GetResultState

```

```

([matrix input] (GetResultState matrix input "Q1"))
([matrix input current_state]

  (let
    [
      new_action (first input)
      next_states (GetNextState matrix current_state
new_action)
      new_input (rest input)
    ]
    (if (not (empty? new_input))
      (vec (distinct (flatten (map (partial
GetResultState matrix new_input) next_states) )))
      next_states
    )
  )
)

(defn SolveFiniteAutomaton [states actions next_states accept_states
input]
  (let
    [
      deterministic_transistions (GenTransistions states
actions next_states)
      final_states (GetResultState
deterministic_transistions input)

      result (some #(contains? (set accept_states) %)
final_states)
    ]
    [result deterministic_transistions final_states]
  )
)

```

```

;; Main functions -----

(defn MainDeterministic []
  (let
    [
      states ["Q1" "Q2" "Q3"]

      actions [
        ["a" "b" "c" "d"]
        ["a" "b" "c" "d"]
        ["a" "b" "c" "d"]
      ]

      next_states [
        ["Q1" "Q2" "Q2" "Q3"]
        ["Q2" "Q2" "Q1" "Q1"]
        ["Q2" "Q3" "Q3" "Q3"]
      ]

      accept_states ["Q2" "Q3"]

      input ["a" "b" "c"]

      [result deterministic_transitions final_states]
      (SolveFiniteAutomaton states actions next_states accept_states input)
    ]
    (do
      (println "--- Deterministic Finite Automaton ---")
      (println "States = " states)
      (println "Actions = " actions)
      (println "Next states = " next_states)
      (println "Accept states = " accept_states)
      (println "Input states = " input)
    )
  )

```

```

        (println "Transitions = " (reverse
deterministic_transitions))

        (println "Final States = " final_states)
        (if result
            (println "Automata aceita! :)")
            (println "Automata Não foi aceita :("))
        )

    )

    result

)

(defn MainNonDeterministic []
    (let
        [
            states ["Q1" "Q2" "Q3"]

            actions [
                ["a" "a" "c" "d"]
                ["a" "b" "c" "c"]
                ["a" "b" "c" "d"]
            ]

            next_states [
                ["Q1" "Q2" "Q2" "Q3"]
                ["Q2" "Q2" "Q3" "Q2"]
                ["Q2" "Q3" "Q3" "Q3"]
            ]

            accept_states ["Q3"]

            input ["a", "a", "a"]

```

```

        [result deterministic_transitions final_states]
(SolveFiniteAutomaton states actions next_states accept_states input)
    ]
    (do
        (println "--- Non Deterministic Finite Automaton
---")

        (println "States = " states)
        (println "Actions = " actions)
        (println "Next states = " next_states)
        (println "Accept states = " accept_states)
        (println "Input states = " input)
        (println "Transitions = " (reverse
deterministic_transitions))
        (println "Final States = " final_states)
        (if result
            (println "Automata aceita! :)")
            (println "Automata Não foi aceita :("))
        )

    )
    result
)
)

;; Main function -----

(defn -main []
    (MainDeterministic)
    (MainNonDeterministic)
)

```



## 8. Anexo B: Código De Testes Completo

```
(ns ep3.core-test
  (:require [clojure.test :refer :all]
            [ep3.core :refer :all]
  )
)

;; Deterministic functions tests -----

(deftest GenDeterministicTransistionsTest []
  (let [
    states0 ["Q1" "Q2" "Q3"]
    actions0 [["a"] ["a"] ["a"]]
    next_state0 [["Q1"] ["Q2"] ["Q2"]]
    result0 (ep3.core/GenTransistions states0 actions0 next_state0)

    states1 ["Q1" "Q2" "Q3"]
    actions1 [["a" "b" "c"] ["a" "c"] ["a" "d"]]
    next_state1 [["Q1" "Q1" "Q2"] ["Q2" "Q3"] ["Q2" "Q1"]]
    result1 (ep3.core/GenTransistions states1 actions1 next_state1)
  ]
    (testing "Testando a função CreateR"
      (is (= result0 {"Q3" {"a" ["Q2"]}, "Q2" {"a" ["Q2"]}, "Q1" {"a" ["Q1"]}} ) )
      (is (= result1 {"Q3" {"a" ["Q2"] "d" ["Q1"]},
                      "Q2" {"a" ["Q2"], "c" ["Q3"]},
                      "Q1" {"a" ["Q1"], "b" ["Q1"], "c" ["Q2"]}
                      })))
  )
)

(deftest GetDeterministicNextStateTest []
```

```

(let [
  matrix {"Q3" {"d" ["Q3"], "c" ["Q3"], "b" ["Q3"], "a" ["Q2"]},
         "Q2" {"c" ["Q3"], "b" ["Q2"], "a" ["Q2"]},
         "Q1" {"d" ["Q3"], "c" ["Q2"], "b" ["Q2"], "a" ["Q1"]}}

  result0 (ep3.core/GetNextState matrix "Q3" "a")
  result1 (ep3.core/GetNextState matrix "Q3" "b")
  result2 (ep3.core/GetNextState matrix "Q1" "a")
]
(testing "Testando a função CreateR"
  (is (= result0 ["Q2"])))
  (is (= result1 ["Q3"])))
  (is (= result2 ["Q1"])))
)
)
)

(deftest GetDeterministicResultStateTest []
  (let [
    matrix {"Q3" {"d" ["Q3"], "c" ["Q3"], "b" ["Q3"], "a" ["Q2"]},
         "Q2" {"c" ["Q3"], "b" ["Q2"], "a" ["Q2"]},
         "Q1" {"d" ["Q3"], "c" ["Q2"], "b" ["Q2"], "a" ["Q1"]}}

    input0 ["a" "b" "c"]
    result0 (ep3.core/GetResultState matrix input0 )

    input1 ["a" "b"]
    result1 (ep3.core/GetResultState matrix input1 )

    input2 ["a" "d"]
    result2 (ep3.core/GetResultState matrix input2 )

    input3 ["a" "a" "a"]
    result3 (ep3.core/GetResultState matrix input3 )

```

```

]

(testing "Testando a função CreateR"

  (is (= result0 ["Q3"])))

  (is (= result1 ["Q2"])))

  (is (= result2 ["Q3"])))

  (is (= result3 ["Q1"])))

)

)

)

(deftest SolveDeterministicFiniteAutomatonTest []

  (let [

    states ["Q1" "Q2" "Q3"]

    actions [

      ["a" "b" "c" "d"]

      ["a" "b" "c"]

      ["a" "b" "c" "d"]

    ]

    next_states [

      ["Q1" "Q2" "Q2" "Q3"]

      ["Q2" "Q2" "Q3"]

      ["Q2" "Q3" "Q3" "Q3"]

    ]

    accept_states ["Q2" "Q3"]

    TestFunction (partial ep3.core/SolveFiniteAutomaton states
actions next_states accept_states)

    input0 ["a","b","c"]

    [result0 _ _] (TestFunction input0)

```

```

    input1 ["a","a","a"]
    [result1 _ _] (TestFunction input1)

    input2 ["a","b"]
    [result2 _ _] (TestFunction input2)
  ]

  (testing "Testando a função CreateR"
    (is result0)
    (is (not result1) )
    (is result2)
  )
)
)

;; Non Deterministic functions Tests -----

(deftest GenNonDeterministicTransistionsTest []
  (let [
    states0 ["Q1" "Q2" "Q3"]
    actions0 [["a" "a"] ["a"] ["a"]]
    next_state0 [["Q1" "Q2"] ["Q2"] ["Q2"]]
    result0 (ep3.core/GenTransistions states0 actions0 next_state0)
  ]

    (testing "Testando a função CreateR"
      (is (= result0 {"Q3" {"a" ["Q2"]},
                     "Q2" {"a" ["Q2"]},
                     "Q1" {"a" ["Q1" "Q2"]}} ) )
    )
  )
)

(deftest GetNonDeterministicNextStateTest []
  (let [

```

```

matrix {"Q3" {"a" ["Q2"]},
        "Q2" {"a" ["Q2"]},
        "Q1" {"a" ["Q1" "Q2"]}}

result0 (ep3.core/GetNextState matrix "Q3" "a")
result1 (ep3.core/GetNextState matrix "Q2" "a")
result2 (ep3.core/GetNextState matrix "Q1" "a")
]

(testing "Testando a função CreateR"
  (is (= result0 ["Q2"]))
  (is (= result1 ["Q2"]))
  (is (= result2 ["Q1" "Q2"])))
)
)

(deftest GetNonDeterministicResultStateTest []
  (let [
    matrix {"Q3" {"a" ["Q2"], "b" ["Q3"]},
            "Q2" {"a" ["Q2"], "b" ["Q1"]},
            "Q1" {"a" ["Q1" "Q2"], "b" ["Q3"], "d" ["Q3" "Q2"]} }

    input0 ["b" "a" "a"]
    result0 (ep3.core/GetResultState matrix input0 )

    input1 ["a" "b"]
    result1 (ep3.core/GetResultState matrix input1 )

    input2 ["d" "b"]
    result2 (ep3.core/GetResultState matrix input2 )

    input3 ["a" "a" "a"]
    result3 (ep3.core/GetResultState matrix input3 )
  ]

```

```

    (testing "Testando a função CreateR"
      (is (= result0 ["Q2"])))
      (is (= result1 ["Q3" "Q1"])))
      (is (= result2 ["Q3" "Q1"])))
      (is (= result3 ["Q1" "Q2"])))
    )
  )
)

(deftest SolveNonDeterministicFiniteAutomatonTest []
  (let [
    states ["Q1" "Q2" "Q3"]

    actions [
      ["a" "a" "b" "d" "d"]
      ["a" "b"]
      ["a" "b"]
    ]

    next_states [
      ["Q1" "Q2" "Q3" "Q3" "Q2"]
      ["Q2" "Q1"]
      ["Q2" "Q3"]
    ]

    accept_states ["Q3"]

    TestFunction (partial ep3.core/SolveFiniteAutomaton states
      actions next_states accept_states)

    input0 ["b" "a" "a"]
    [result0 _ _] (TestFunction input0)

    input1 ["a" "b"]

```

```

    [result1 _ _] (TestFunction input1)

    input2 ["a" "a" "a"]
    [result2 _ _] (TestFunction input2)
  ]
  (testing "Testando a função CreateR"
    (is (not result0))
    (is result1 )
    (is (not result2) )
  )
)
)

```