

2. Autómatas finitos

Copyright (c) 2025 Adrián Quiroga Linares Lectura y referencia permitidas; reutilización y plagio prohibidos

2.1 Autómata Finito Determinista (AFD)

Concepto Clave: "Una máquina sin dudas".

Un AFD es el modelo más estricto. Imagínalo como un tablero de juego donde, dado una casilla (estado) y una carta (símbolo), **solo tienes una única jugada legal**.

Características para identificar un AFD:

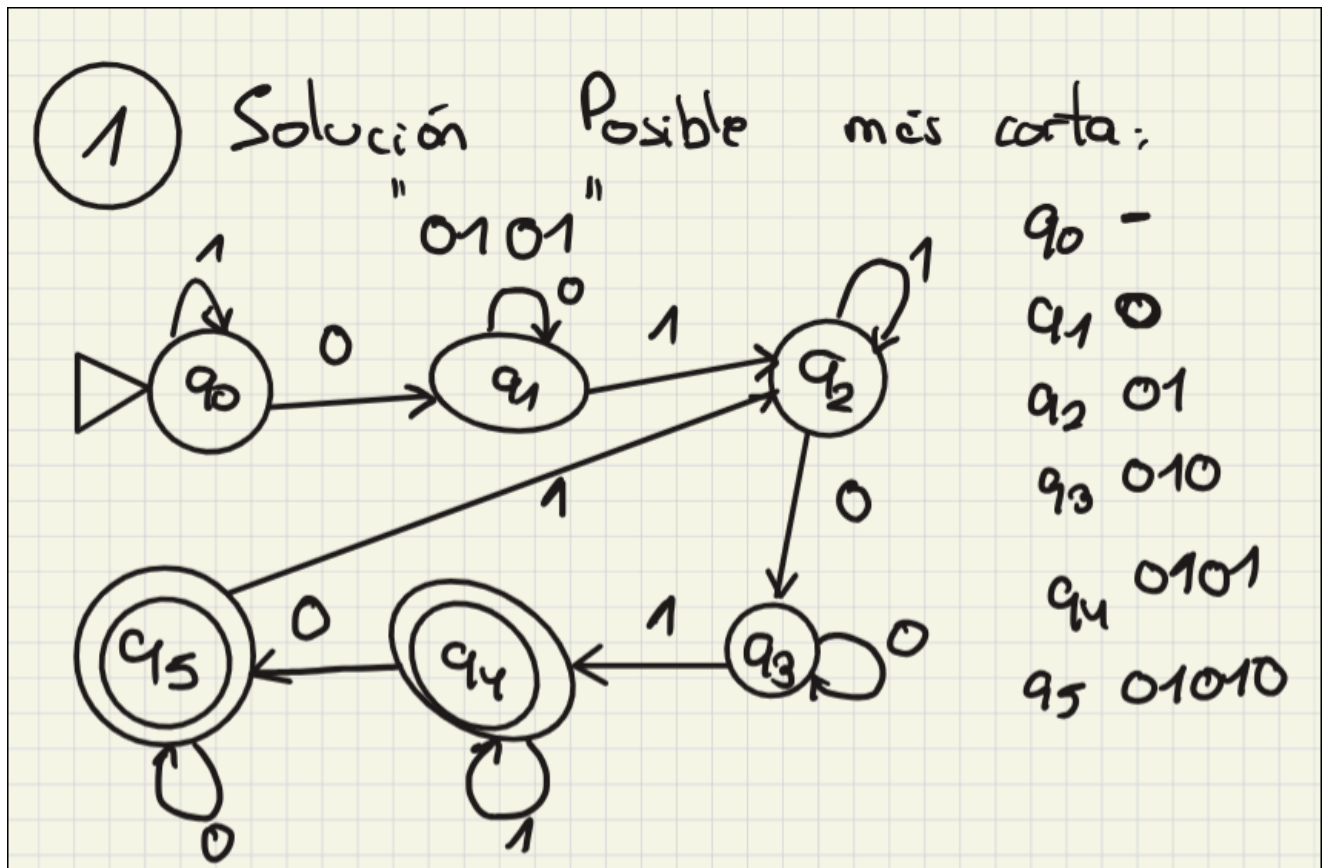
- **Determinismo:** Para cada estado y cada símbolo del alfabeto, existe **exactamente una** flecha de salida. Ni cero, ni dos. Una.
- **Sin magia:** No existen movimientos "gratuitos" (no hay transiciones ϵ).

Definición Formal (La "5-tupla"):

En ejercicios teóricos, siempre debes definir estas 5 partes:

$$A = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$$

- Q : Catálogo de todos los estados (los círculos).
- Σ : Alfabeto (las letras o números admitidos, ej: $\{0, 1\}$).
- δ : **El mapa de carreteras**. Es una función $Q \times \Sigma \rightarrow Q$. (Entra un estado y un símbolo, sale **un** estado).
- q_0 : Donde empieza todo (flecha sin origen).
- F : Donde ganamos (doble círculo).



2.2 Autómata Finito No Determinista (AFN)

Concepto Clave: "Procesamiento en paralelo" o "Multiverso".

El AFN es una máquina teórica más flexible. A diferencia del AFD, aquí la máquina puede "adivinar" el camino correcto.

Diferencias prácticas para ejercicios

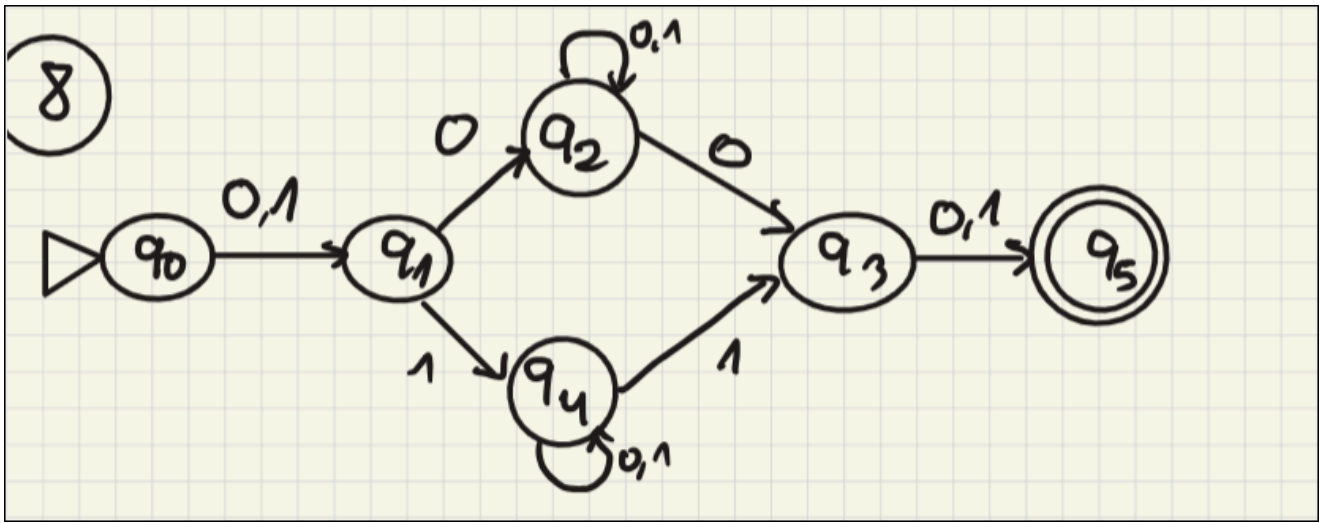
- **Ambigüedad:** Desde un estado con un símbolo (ej: 'a'), pueden salir **múltiples flechas** o **ninguna**.
- **Multiverso:** Si hay dos flechas con 'a', el autómata se clona y sigue ambos caminos a la vez.
- **Aceptación:** Si **al menos una** de las copias del autómata llega a un estado final al terminar la cadena, la cadena se acepta. Si todas mueren o acaban en no-finales, se rechaza.

Definición Formal

La única diferencia real con el AFD está en la función de transición δ :

$$\delta : Q \times (\Sigma \cup \{\epsilon\}) \rightarrow 2^Q$$

- **Traducción:** La función devuelve un **conjunto de estados** (potencia de Q), no un estado único. Puede devolver un conjunto vacío \emptyset (callejón sin salida).



En el AFN, puedes estar en varios estados a la vez y elegir entre múltiples caminos.

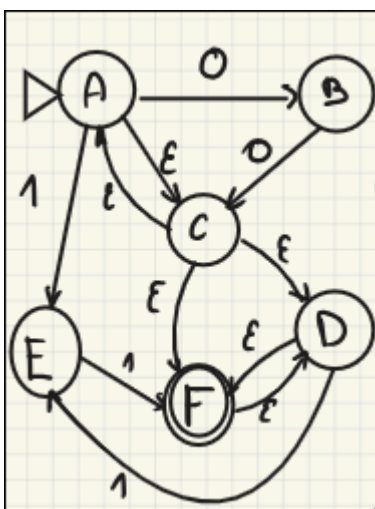
2.3 Transiciones ϵ (Epsilon) y Clausura- ϵ

Una transición ϵ es un **teletransporte**. Permite al autómata cambiar de estado **sin leer nada** de la cinta de entrada. Te permite estar en varios estados al mismo tiempo

Una transición ϵ es un **teletransporte**. Permite al autómata cambiar de estado **sin leer nada** de la cinta de entrada.

Para resolver ejercicios de conversión, necesitas dominar la **Clausura- ϵ** .

- **Pregunta:** "¿A dónde puedo llegar desde aquí sin gastar ni una moneda (símbolo)?"
- **Regla:** La **clausura- $\epsilon(q)$** siempre incluye al propio estado q más cualquier estado alcanzable solo con flechas ϵ .



La clausura de la imagen anterior sería:

$$\begin{aligned} A^0 &= \text{cierre-}\epsilon(A) \\ &= \{A, C, D, F\} \end{aligned}$$

Algoritmo para sacar la clausura:

1. Sitúate en un estado (ej: q_0).
2. Mete q_0 en tu saco (siempre llegas a ti mismo).
3. Mira si salen flechas con ε . Si sí, sigue esas flechas a los nuevos estados.
4. Desde esos nuevos estados, ¿salen más ε ? Síguelas también.
5. Repite hasta que no puedas avanzar más sin leer letras.

Ejemplo: $q_0 \xrightarrow{\varepsilon} q_1 \xrightarrow{\varepsilon} q_2$

- $Clausura(q_0) = \{q_0, q_1, q_2\}$
- $Clausura(q_1) = \{q_1, q_2\}$

2.4 Equivalencia y Conversión: AFN \rightarrow AFD

Los ordenadores reales no son "adivinos" (no son no-deterministas). Para programar un AFN, primero debemos convertirlo a AFD.

Como el AFN puede estar en varios sitios a la vez, **cada estado del nuevo AFD será un grupo de estados del AFN original.**

Algoritmo:

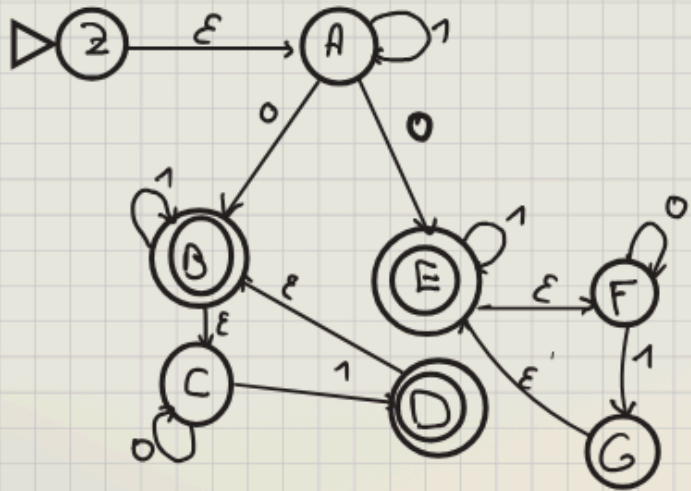
1. **Inicio:** Calcula la $clausura-\varepsilon(q_0)$ del AFN. Este conjunto de estados es tu estado inicial del AFD. Llámalo "A".
2. **Iteración:** Para el nuevo estado "A" y cada símbolo del alfabeto (ej: 0 y 1):
 - Mira a dónde van los estados dentro de "A" con ese símbolo.
 - A los destinos, aplícales $clausura-\varepsilon$.
 - El resultado es un nuevo conjunto. ¿Ya existe? Úsalo. ¿No existe? Bautízalo como "B".
3. **Iteración:** Repite el paso 2 con "B", "C", etc., hasta que no aparezcan conjuntos nuevos.
4. **Estados Finales:** Cualquier estado del AFD (A, B, C...) que contenga **al menos un** estado final del AFN original, se convierte en estado final.

Ejemplo práctico:

2

$$Z^D = \text{cierre-}\epsilon(Z) = \{Z, A\}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{mueve } (Z^D, 0) = \{B, E\} \\ \text{cierre-}\epsilon(B, E) = \{B, E, C, F\} = A^D \\ \text{mueve } (Z^D, 1) = \{A\} \\ \text{cierre-}\epsilon(A) = \{A\} = B^D \end{array} \right.$$

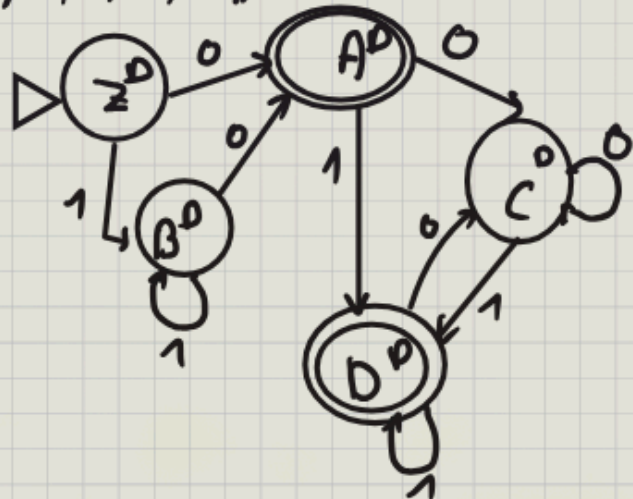


$$\left\{ \begin{array}{l} \text{mueve } (A^D, 0) = \{C, F\} \\ \text{cierre-}\epsilon(C, F) = \{C, F\} = C^D \\ \text{mueve } (A^D, 1) = \{B, E, D, G\} \\ \text{cierre-}\epsilon(B, E, D, G) = \{B, C, E, F, D, G\} = D^D \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{mueve } (B^D, 0) = \{B, E\} \\ \text{cierre-}\epsilon(B, E) = A^D \\ \text{mueve } (B^D, 1) = \{A\} \\ \text{cierre-}\epsilon(A) = B^D \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{mueve } (C^D, 0) = \{C, F\} \\ \text{cierre-}\epsilon(C, F) = C^D \\ \text{mueve } (C^D, 1) = \{D, G\} \\ \text{cierre-}\epsilon(D, G) = \{D, B, C, G, E, F\} = D^D \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{mueve } (D^D, 0) = \{C, F\} \\ \text{cierre-}\epsilon(C, F) = C^D \\ \text{mueve } (D^D, 1) = \{B, D, E, G\} \\ \text{cierre-}\epsilon(B, D, E, G) = D^D \end{array} \right.$$



2.5 Minimización de AFD

Objetivo: Encontrar el autómata más pequeño posible que haga exactamente lo mismo. Elimina redundancia.

Algoritmo

- Partición Inicial (E_0): Divide los estados en solo dos grupos (clases):
 - Finales (F):** Todos los estados de aceptación.
 - No Finales ($Q \setminus F$):** El resto.
 - Etiqueta cada grupo como C_1, C_2, \dots*
- Construcción de la Tabla de Transiciones: Para cada estado, anota a qué Grupo (C_x) viaja con cada símbolo (0, 1...), basándote en la partición anterior.
 - Truco:* No mires el estado destino, mira la **clase** del estado destino.
- Refinamiento ($E_1, E_2 \dots$): Analiza los grupos formados:
 - Si dentro de un grupo (ej. C_1), todos los estados tienen el **mismo patrón de clases destino**, se quedan juntos.
 - Si un estado tiene un patrón diferente, se separa ("rompe" el grupo) y crea una nueva clase para la siguiente iteración.
- Parada: Repite el proceso hasta que E_n sea idéntica a E_{n-1} (ya no se rompen más grupos).
- Reconstrucción: Cada grupo final es un único estado en el autómata minimizado.

