

## 2.1 Clasificación: Tipos de Autómatas Finitos

- **Autómata Finito Determinista (AFD):**
  - En cada paso, el autómata está en **exactamente un estado**.
  - Para cada símbolo leído, hay **una única transición posible**.
  - Ejemplo: Un candado digital que responde de manera clara y única a cada número presionado.
- **Autómata Finito No Determinista (AFN):**
  - El autómata puede estar en **varios estados al mismo tiempo** (como si explorara todos los caminos posibles en paralelo).
  - Para un símbolo leído, puede haber **varias transiciones posibles**, ninguna, o incluso transiciones “vacías” ( $\epsilon$ ).
  - Ejemplo: Un robot que ante una señal puede girar a la izquierda, derecha o quedarse quieto, explorando todas las opciones.

## 2.2 Autómata Finito Determinista (AFD)

Un **AFD** es una máquina que recibe cadenas de símbolos y decide si pertenecen a un **lenguaje regular** (responde “aceptada” o “rechazada”).

### Determinismo:

Desde cada estado y símbolo, **solo hay una transición**.

Nunca hay ambigüedad: siempre sabemos el siguiente paso.

### Definición Formal

Un AFD se define como una 5-tupla:

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

- $Q$ : Conjunto finito de **estados**
- $\Sigma$ : Conjunto finito de **símbolos del alfabeto**
- $\delta$ : **Función de transición** ( $Q \times \Sigma \rightarrow Q$ ; devuelve **un solo estado**)
- $q_0$ : **Estado inicial** (pertenece a  $Q$ )
- $F$ : Subconjunto de  $Q$ , **estados finales** (aceptación)

### Ejemplo de AFD

Diseñar un autómata que reconoce las cadenas que tienen un número par de cadenas “01”.

**Visualización:** - **Grafo:** Cada nodo es un estado, las flechas son transiciones etiquetadas por símbolos. - **Tabla de transiciones:** Estados en filas, símbolos en columnas. Marca con flecha el estado inicial y con \* el final.

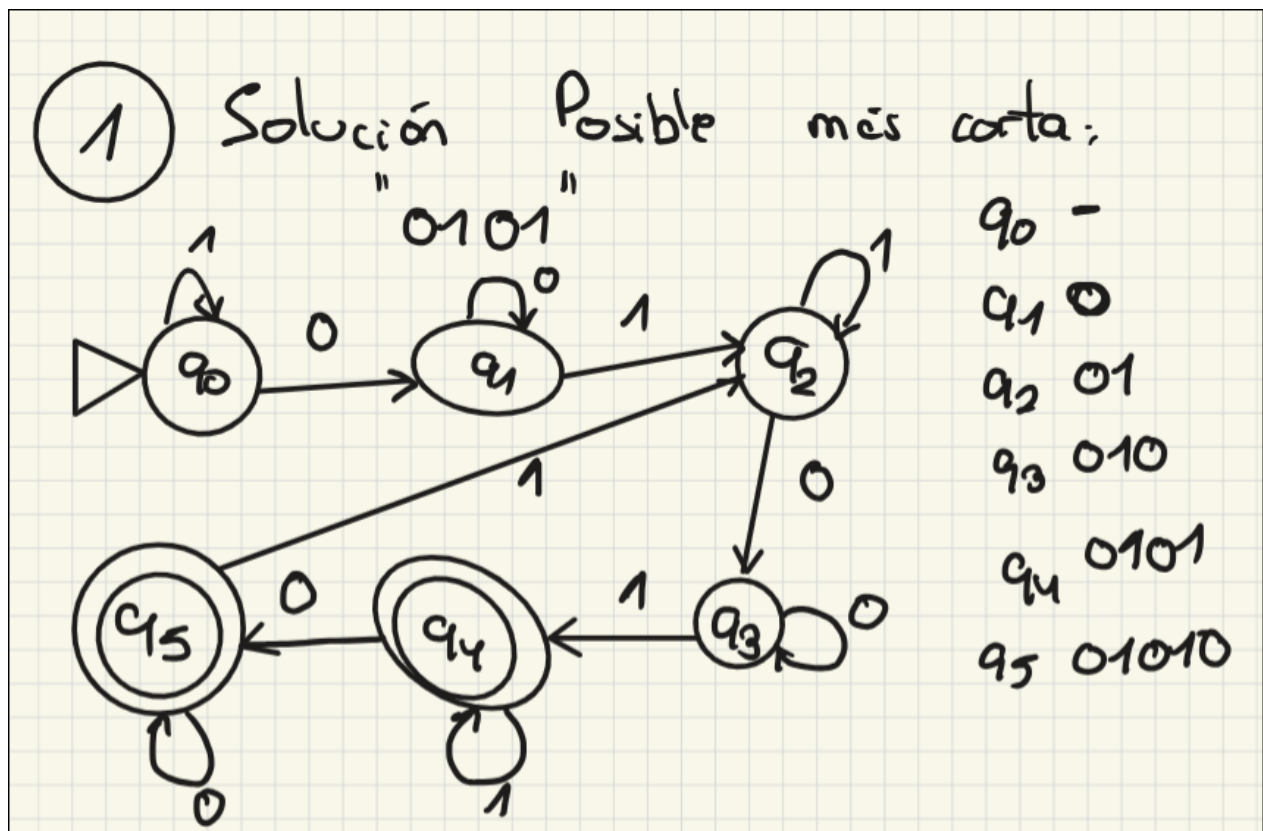


Figure 1: Pasted image 20251009161639.png

## 2.3 Autómata Finito No Determinista (AFN)

Un **AFN** también reconoce lenguajes regulares, pero su definición es más flexible:

- Desde un estado y símbolo, puede haber **cero, una o varias transiciones**.
- Puede tener **transiciones  $\epsilon$** , que permiten cambiar de estado sin consumir símbolo.

Esto significa que el autómata puede “probar” varios caminos al mismo tiempo, y acepta la cadena si **algún camino** termina en estado final.

### Definición Formal

Un AFN se define como:

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

- $Q$ : Conjunto finito de **estados**
- $\Sigma$ : Alfabeto de símbolos
- $\delta$ : **Función de transición**  $(Q \times (\Sigma \cup \{\epsilon\}) \rightarrow 2^Q$ ; devuelve **un conjunto de estados**)
- $q_0$ : Estado inicial
- $F$ : Estados finales

### Ejemplo de AFN

Un autómata que reconoce las cadenas cuyo segundo símbolo empezando por la izquierda coincide con su segundo símbolo empezando por la derecha.

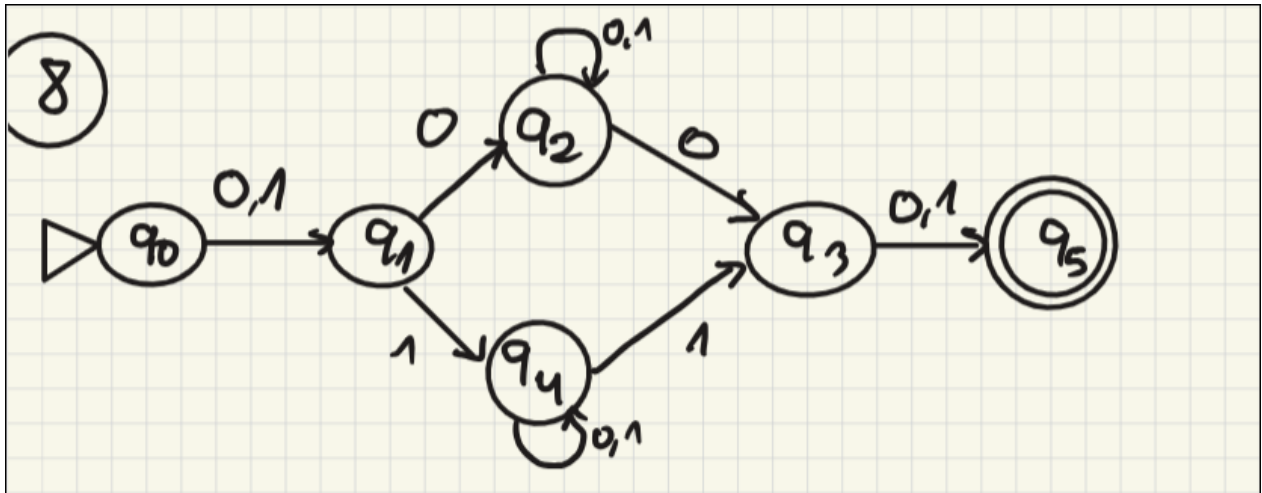


Figure 2: Pasted image 20251009161852.png

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

## AFN con Transiciones $\epsilon$ (AFN- $\epsilon$ )

Un **AFN- $\epsilon$**  permite transiciones vacías ( $\epsilon$ ):

- **Transición  $\epsilon$ :** Cambiar de estado sin leer ningún símbolo.
- Usadas para simplificar el diseño de autómatas, pero **no aumentan el poder** (siguen reconociendo solo lenguajes regulares).

[!Nota] Según el profesor, una transición vacía es una abstracción fundamental para poder construir los autómatas aunque no tenga un uso real, puesto que nunca se va a introducir ningún símbolo vacío al autómata. Son útiles para diseñar compiladores

$\epsilon$  se puede pensar en programación como la cadena vacía lo que sería equivalente a hacer por ejemplo en java:

```
String str = "";
```

## Clausura $\epsilon$

Cuando hay transiciones  $\epsilon$ , usamos la **clausura  $\epsilon$**  para saber, desde un estado, a cuántos estados puedo llegar usando solo transiciones  $\epsilon$  (sin leer símbolos). - *clausura  $\epsilon$*  ( $q$ ): Todos los estados alcanzables desde  $q$  usando solo transiciones  $\epsilon$  (incluido  $q$  mismo). - Para conjuntos de estados  $T$ , la clausura es la unión de las clausuras de cada estado en  $T$ .

### Ejemplo:

Si  $q_0$  tiene una transición  $\epsilon$  hacia  $q_1$ , entonces *clausura  $\epsilon$*  ( $q_0$ ) =  $\{q_0, q_1\}$ .  
Si además  $q_1$  tiene una  $\epsilon$  hacia  $q_2$ , entonces *clausura  $\epsilon$*  ( $q_0$ ) =  $\{q_0, q_1, q_2\}$ .

## 2.4 Equivalencia y Conversión: AFN $\rightarrow$ AFD

Como el AFN puede estar en varios estados a la vez, en el AFD **cada estado representa un conjunto de estados del AFN**.

**Pasos:** 1. **Estado inicial del AFD:** La clausura  $\epsilon$  del estado inicial del AFN ( $S_0 = \text{clausura } \epsilon(\{q_0\})$ ). 2. **Transiciones:** Para cada conjunto de estados  $T$  del AFD y cada símbolo  $a$ , calcular: -  $U = \text{clausura } \epsilon(\text{mover}(T, a))$  - donde  $\text{mover}(T, a)$  es la unión de los destinos posibles al leer  $a$  desde cada  $p \in T$  en el AFN. -  $U$  es un (posible nuevo) estado del AFD. 3. **Repetir:** Para cada nuevo conjunto de estados generado, repetir el proceso para todos los símbolos. 4. **Estados finales:** Todo conjunto  $T$  del AFD que contenga algún estado final del AFN es estado final del AFD.

2

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

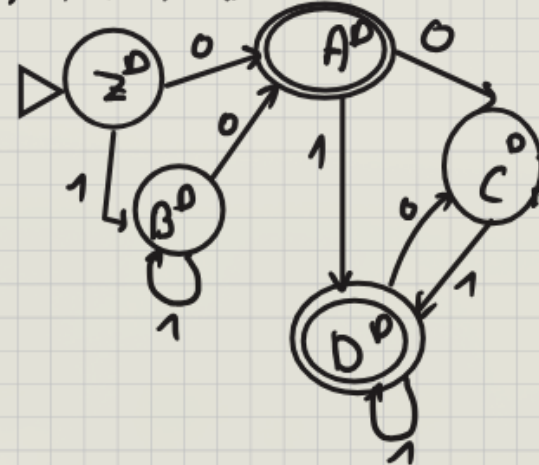
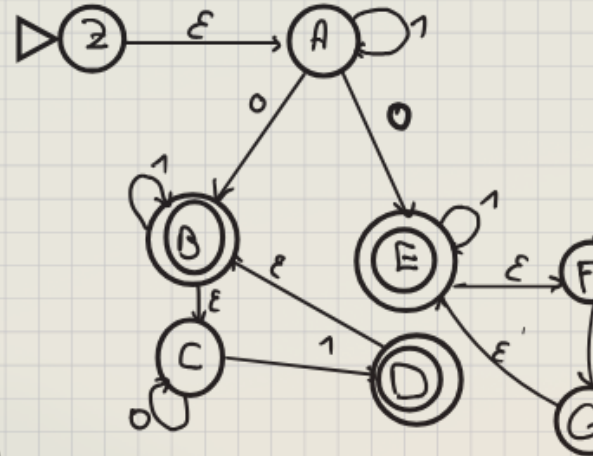
$$\left\{ \begin{array}{l} \text{mueve } (Z^D, 0) = \{B, E\} \\ \text{cierre-}\epsilon(B, E) = \{B, E, C, F\} = A^D \\ \text{mueve } (Z^D, 1) = \{A\} \\ \text{cierre-}\epsilon(A) = \{A\} = B^D \end{array} \right.$$

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

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

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

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



Ejemplo práctico:

## 2.5 Minimización de AFD

1. **Partición inicial:** Separamos los estados en dos grupos: finales y no finales.
2. **Refinamiento:** Dividimos los grupos si, para algún símbolo, los estados del mismo grupo van a diferentes grupos.
3. **Repetir** hasta que no se puedan dividir más.
4. **Construcción:** Cada grupo final es un estado del autómata minimizado; las transiciones se definen por el comportamiento del grupo.

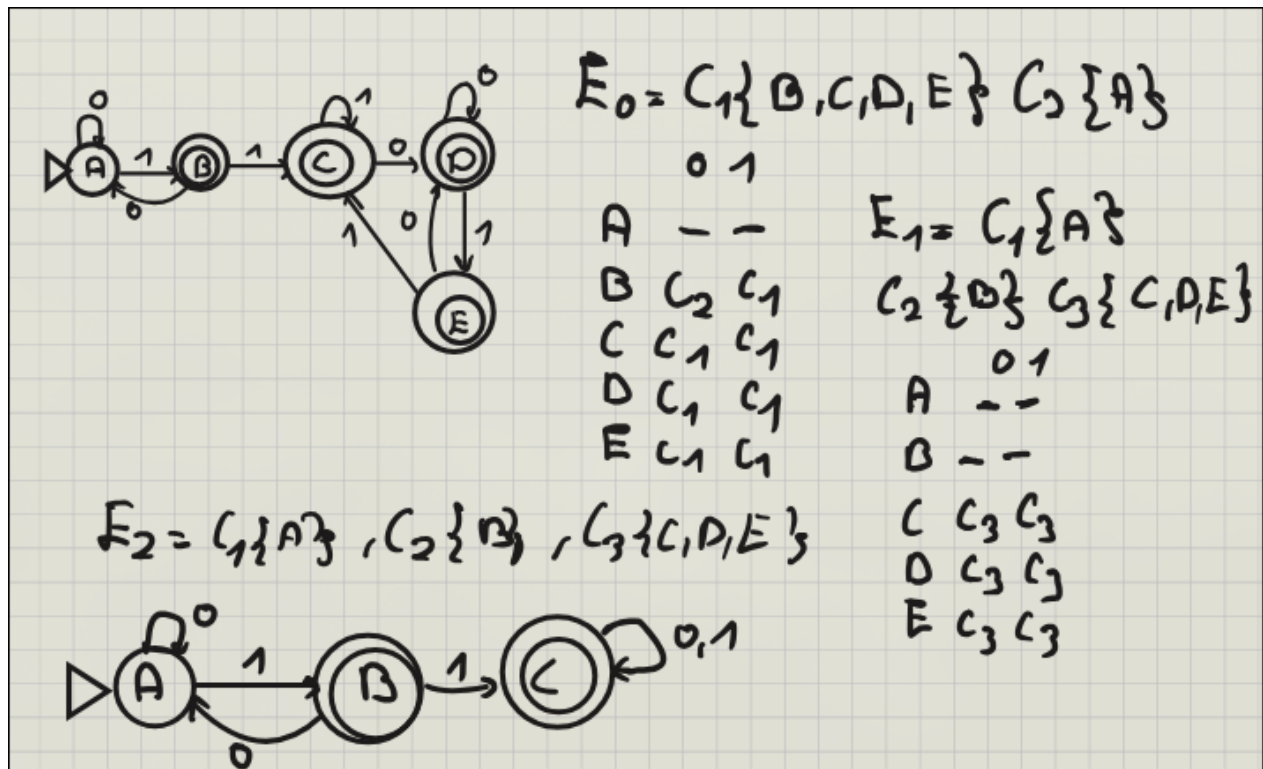


Figure 3: Pasted image 20251020130827.png