automi a pila non deterministici

automi a pila

introduciamo un nuovo modello di calcolo: l'automa a pila (o automa push-down) non deterministico

 $M = <\Sigma,\Gamma,Z0,Q,q0,F,\delta>$

Σ alfabeto di input

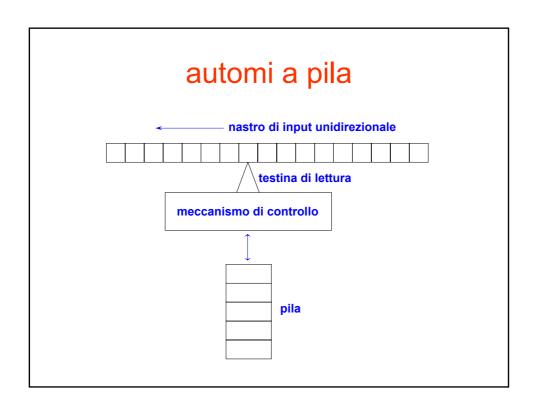
Γ alfabeto dei simboli della pila

 $Z0 \in \Gamma$ simbolo di pila iniziale Q insieme finito di stati

q0∈Q stato iniziale

F⊆Q insieme di stati finali

 $\delta: Q \times (\Sigma \cup \{\epsilon\}) \times \Gamma \to P(Q \times \Gamma^*)$ funzione di transizione: a partire dallo stato interno attuale, dal carattere letto sul nastro e dal simbolo affiorante sulla pila, sostituisce il simbolo affiorante sulla pila con una stringa di caratteri e si porta in un nuovo stato interno



automi a pila

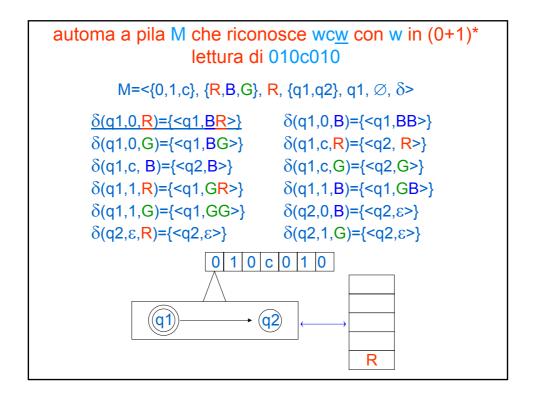
 esempio: se un automa a pila in uno stato q legge a dal nastro e C affiora sulla pila una possibile transizione è

$$\delta(q,a,C) = \{ \langle q', \epsilon \rangle, \langle q'', BA \rangle \}$$

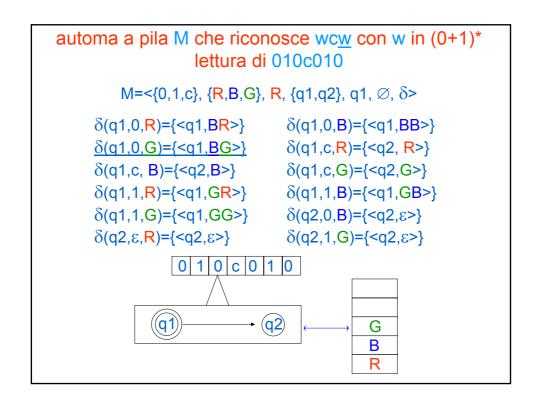
- convenzioni:
 - se metto BA in pila, B è affiorante
 - se metto ϵ in pila cancello l'elemento affiorante

automi a pila

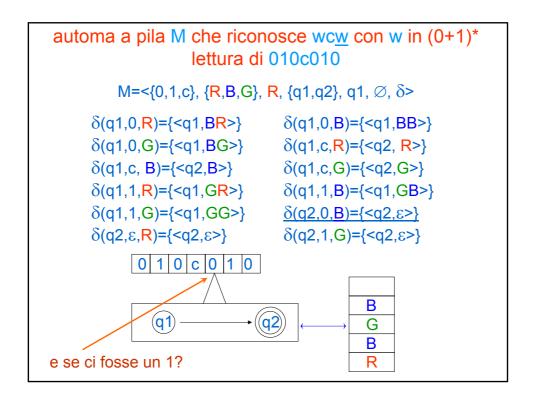
- esempio: automa a pila M che riconosce wcw con w in (0+1)*
- i simboli B e G servono a ricordare la presenza in w di 0 e 1
- nello stato q0 si memorizza w, nello stato q1 si confronta w con ciò che si è memorizzato
- si osservi come in questo caso l'automa abbia un comportamento sostanzailmente deterministico



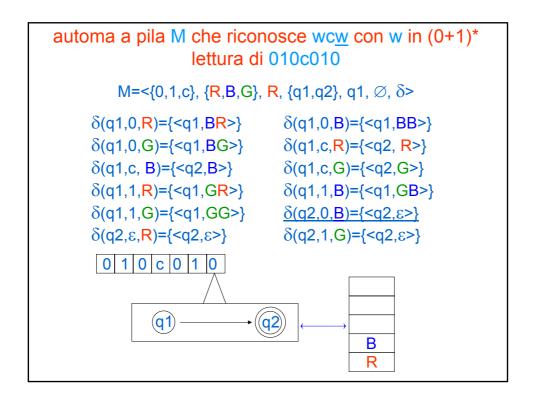
```
automa a pila M che riconosce wcw con w in (0+1)*
                           lettura di 010c010
            M = < \{0,1,c\}, \{R,B,G\}, R, \{q1,q2\}, q1, \emptyset, \delta >
       \delta(q1,0,R) = \{ < q1,BR > \}
                                            \delta(q1,0,B) = \{ < q1,BB > \}
       \delta(q1,0,G) = \{ < q1,BG > \}
                                            \delta(q_{1,c,R}) = \{ \langle q_{2,R} \rangle \}
       \delta(q1,c, B) = \{ < q2, B > \}
                                            \delta(q1,c,G) = \{ < q2,G > \}
       \delta(q1,1,R)=\{<q1,GR>\}
                                            \delta(q1,1,B) = \{ < q1, GB > \}
       \delta(q1,1,G)=\{<q1,GG>\}
                                           \delta(q2,0,B)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}
                                           \delta(q2,1,G)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}
       \delta(q2,\epsilon,R)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}
                           0 1 0 c 0 1 0
                   (q1)
                                        (q2)
                                                             В
                                                             R
```



```
automa a pila M che riconosce wcw con w in (0+1)*
                           lettura di 010c010
            M = < \{0,1,c\}, \{R,B,G\}, R, \{q1,q2\}, q1, \emptyset, \delta >
       \delta(q1,0,R) = \{ < q1,BR > \}
                                            \delta(q1,0,B) = \{ < q1,BB > \}
       \delta(q1,0,G) = \{ < q1,BG > \}
                                            \delta(q_{1,c,R}) = \{ \langle q_{2,R} \rangle \}
       \delta(q1,c, B) = \{ < q2, B > \}
                                            \delta(q1,c,G) = \{ < q2,G > \}
       \delta(q1,1,R) = \{ < q1,GR > \}
                                            \delta(q1,1,B) = \{ < q1, GB > \}
       \delta(q1,1,G) = \{ < q1,GG > \} \delta(q2,0,B) = \{ < q2,\epsilon > \}
       \delta(q2,\epsilon,R)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}
                                          \delta(q2,1,G)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}
                   0 1 0 c 0 1 0
                                                             В
                   (q1)
                                       (q2)
                                                             G
                                                             В
                                                             R
```



```
automa a pila M che riconosce wcw con w in (0+1)*
                            lettura di 010c010
             M = < \{0,1,c\}, \{R,B,G\}, R, \{q1,q2\}, q1, \emptyset, \delta >
       \delta(q1,0,R) = \{ < q1,BR > \}
                                              \delta(q1,0,B) = \{ < q1,BB > \}
       \delta(q1,0,G) = \{ < q1,BG > \}
                                              \delta(q_{1,c,R}) = \{ \langle q_{2,R} \rangle \}
                                              \delta(q1,c,G)=\{ < q2,G > \}
       \delta(q1,c, B) = \{ \langle q2,B \rangle \}
       \delta(q1,1,R) = \{ < q1,GR > \}
                                              \delta(q1,1,B)=\{<q1,GB>\}
       \delta(q1,1,G)=\{<q1,GG>\}
                                              \delta(q2,0,B) = \{ \langle q2,\epsilon \rangle \}
       \delta(q2,\epsilon,R)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}
                                              \delta(q2,1,G)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}
             0 1 0 c 0 1 0
                    (q1)
                                         (q2)
                                                                G
                                                                В
                                                                R
```



automa a pila M che riconosce wcw con w in (0+1)* lettura di 010c010 $M = < \{0,1,c\}, \{R,B,G\}, R, \{q1,q2\}, q1, \emptyset, \delta >$ $\delta(q1,0,R) = \{ < q1,BR > \}$ $\delta(q1,0,B) = \{ < q1,BB > \}$ $\delta(q1,0,G) = \{ < q1,BG > \}$ $\delta(q_{1,c,R}) = \{ \langle q_{2,R} \rangle \}$ $\delta(q1,c,B)=\{ < q2,B > \}$ $\delta(q1,c,G) = \{ < q2,G > \}$ $\delta(q1,1,R) = \{ < q1,GR > \}$ $\delta(q1,1,B) = \{ < q1, GB > \}$ $\delta(q1,1,G)=\{<q1,GG>\}$ $\delta(q2,0,B)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}$ $\delta(q2,1,G)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}$ $\delta(q2,\epsilon,R)=\{\langle q2,\epsilon\rangle\}$ 0 1 0 c 0 1 0 (q1)(q2)R

automi a pila - computazione

· configurazione di automa a pila: tripla

$$<$$
q,x, $\gamma>$

con $q \in Q$ stato interno, $x \in \Sigma^*$ stringa da leggere in input e $\gamma \in \Gamma^*$ stringa attualmente in pila

 relazione di transizione per automa a pila: relazione binaria sulle configurazioni

$$\begin{array}{c} <\mathsf{q},\mathsf{x},\gamma> \ \ -<\mathsf{q}',\mathsf{x}',\gamma'> \\ \text{se e solo se} \\ ((\mathsf{x}=\mathsf{a}\mathsf{x}' \land \gamma=\mathsf{Z}\eta \land \gamma'=\zeta\eta \land <\mathsf{q}',\zeta>\in \delta(\mathsf{q},\mathsf{a},\mathsf{Z})) \lor \\ (\mathsf{x}=\mathsf{x}' \land \gamma=\mathsf{Z}\eta \land \gamma'=\zeta\eta \land <\mathsf{q}',\zeta>\in \delta(\mathsf{q},\epsilon,\mathsf{Z}))) \end{array}$$

 computazione per automa a pila: chiusura transitiva e riflessiva di -, indicata con -*

automi a pila - computazione

due definizioni alternative

•accettazione per pila vuota: una stringa è accettata da un automa a pila M se e solo se al termine della scansione della stringa la pila è vuota

$$N(M) = \{x | \langle q0, x, Z0 \rangle \mid -* \langle q, \varepsilon, \varepsilon \rangle \}$$

•accettazione per stato finale: una stringa è accettata da un automa a pila M se e solo se al termine della scansione della stringa M si trova in uno stato finale

L(M) = $\{x | < q_0, x, Z_0 > | -* < q, \varepsilon, \gamma >, q \in F, \gamma \in \Gamma^* \}$ si può dimostrare che le due definizioni sono equivalenti

automi a pila - computazione

 esempio: automa a pila che riconosce www con w in (0+1)*

$$\begin{aligned} \mathsf{M} = &<\{0,1\}, \{\mathsf{R},\mathsf{B},\mathsf{G}\}, \mathsf{R}, \{\mathsf{q}1,\mathsf{q}2\}, \mathsf{q}1, \emptyset, \delta> \\ & \delta(\mathsf{q}1,0,\mathsf{R}) = \{<\mathsf{q}1,\mathsf{B}\mathsf{R}>\} \\ & \delta(\mathsf{q}1,1,\mathsf{R}) = \{<\mathsf{q}1,\mathsf{G}\mathsf{R}>\} \\ \delta(\mathsf{q}1,0,\mathsf{G}) = \{<\mathsf{q}1,\mathsf{B}\mathsf{G}>\} \\ \delta(\mathsf{q}1,0,\mathsf{G}) = \{<\mathsf{q}1,\mathsf{G}\mathsf{B}>\} \\ \delta(\mathsf{q}1,1,\mathsf{B}) = \{<\mathsf{q}1,\mathsf{G}\mathsf{B}>\} \\ \delta(\mathsf{q}1,1,\mathsf{G}) = \{<\mathsf{q}1,\mathsf{G}\mathsf{G}>, <\mathsf{q}2,\epsilon>\} \\ & \delta(\mathsf{q}2,0,\mathsf{B}) = \{<\mathsf{q}2,\epsilon>\} \\ \delta(\mathsf{q}2,1,\mathsf{G}) = \{<\mathsf{q}2,\epsilon>\} \\ \delta(\mathsf{q}2,\epsilon,\mathsf{R}) = \{<\mathsf{q}2,\epsilon>\} \end{aligned}$$

comportamento dell'automa a pila che riconosce ww con input 001100

automi a pila deterministici

```
M=<Σ,Γ,Z0,Q,q0,F,δ> è deterministico se \forall \sigma \in \Sigma, \forall Z \in \Gamma, \forall q \in Q | \delta(q,\sigma,Z)|+|\delta(q,\varepsilon,Z)| \le 1
```

la condizione impone che

- 1. $|\delta(q,\sigma,Z)|$ non sia suepriore ad 1
- 2. se e' definita una ε-transizione per un certo stato q e per un certo simbolo di pila Z, non deve essere definita un'altra transizione per q, Z
- osservazione: la 2. impone che se M riconosce ϵ , allora e' non deterministico
- osservazione: si può ovviare a questa limitazione chiudendo tutte le strighe con un carattere speciale "\$"

automi a pila e linguaggi CF

teorema: se L(G) e' non contestuale esiste un automa a pila M tale che L(G)=N(M)

dimostrazione:

- sia G= $<\Sigma$,V_N,P,S> tale che $\epsilon \not\in L(G)$ e supponiamo G in GNF
- costruiamo M= $<\Sigma,\Gamma,Z0,Q,q0,F,\delta>$ $\Gamma=V_N,Z0=S,Q=\{q\},q0=q,F=\varnothing$ per ogni A \rightarrow a γ con $\gamma\in V_N^*$ stabiliamo che $<q,\gamma>\in\delta(q,a,A)$

dimostriamo che <q,x,S> -* $<q,\epsilon,\alpha>$ se e solo se $S\Longrightarrow^*x\alpha$



dimostrazione (gr. CF→aut. a pila)

(1) dimostriamo per induzione su i che

se
$$- ($$
allora $S \Rightarrow_i x\alpha$

- i=1 x∈Σ, se <q,x,S> -1 <q,ε,α> allora, per costruzione, esiste in P una produzione S→xα
- i>1 $x \in \Sigma^*$, x = ya, $a \in \Sigma$ se <q,x,S> $|_{i}<q,\epsilon,\alpha>$, allora $\exists \beta$ tale che <q,ya,S> $|_{i-1}<q,a,\beta>$ $|_{1}<q,\epsilon,\alpha>$ da cui <q,y,S> $|_{i-1}<q,\epsilon,\beta>$, infatti a non può avere effetto su M prima di essere letto per ipotesi induttiva $S \Rightarrow_{i-1} y\beta$, inoltre $<q,a,\beta>$ $|_{1}<q,\epsilon,\alpha>$ implica che in P esista una produzione $A \rightarrow a\eta$ con $\beta = A\gamma$ e $\alpha = \eta\gamma$ quindi $S \Rightarrow^* y\beta = yA\gamma \Rightarrow ya\eta\gamma = ya\alpha = x\alpha$

dimostrazione (gr. CF→aut. a pila)

(2) dimostriamo per induzione su i che se S⇒_ixα allora <q,x,S> -i<q,ε,α>

- i=1 x∈Σ, se S ⇒₁xα allora esiste in P una produzione S→xα e quindi, per costruzione,
 <q,x,S> -1<q,ε,α>
- i>1 $x \in \Sigma^*$, x = ya, $a \in \Sigma$ se $S \Rightarrow_i x\alpha$ allora esiste $A \rightarrow a\eta$ in P tale che $S \Rightarrow_{i-1} yA\gamma \Rightarrow ya\eta\gamma$ con $\alpha = \eta\gamma$ (derivazione sinistra) per ipotesi induttiva $<q,y,S> \mid_{i-1} < q,\epsilon,A\gamma>$ da cui $<q,ya,S> \mid_{i-1} < q,a,A\gamma>$ ma poiche' $A \rightarrow a\eta$ allora $<q,\eta> \in \delta(q,a,A)$ $<q,ya,S> \mid_{i-1} < q,a,A\gamma> \mid_{-1} < q,\epsilon,\eta\gamma> = <q,\epsilon,\alpha>$

dimostrazione (gr. CF→aut. a pila)

(3) rimuoviamo la limitazione che $\varepsilon \notin L(G)$ aggiungiamo un nuovo stato q0 iniziale definiamo la transizione $\delta(q0,\varepsilon,Z0)=<q0,\varepsilon>$ e la transizione $\delta(q0,a,Z0)=\{<q,\gamma>|<q,\gamma>\in\delta(q,a,Z0)\}$

automi a pila e linguaggi CF

teorema: se un linguaggio è accettato da un automa a pila mediante pila vuota, esiste una grammatica non contestuale che lo genera

dimostrazione:

- · dato: M automa a pila
- costruiamo: G=<Σ,V_N,P,S> non contestuale
- mostriamo: che L(G)=N(M)
- approccio:

le produzioni di G sono scelte in modo tale che per ogni stringa x, la computazione svolta da M con x in ingresso sia simulata in G da una derivazione sinistra di x

dimostrazione (aut. a pila→gr. CF)

strategia della dimostrazione

per ogni q2,...,qm+1∈Q

· dimostriamo che

$$[q,A,p] \Rightarrow *x$$
 se e solo se $-*$

· e quindi come caso particolare abbiamo che

$$[q0,Z0,p] \Rightarrow *x$$
se e solo se
$$-*$$

inoltre

S
$$\Rightarrow$$
*x se e solo se \vdash *\epsilon, ϵ > (per qualche stato p)

(1) dimostriamo per induzione su i che se $<q,x,A> | -i< p,\epsilon,\epsilon>$ allora $[q,A,p] \Rightarrow *x$

```
i=1 se <q,x,A> -1<p,\epsilon,\epsilon> allora x\in\Sigma\cup\{\epsilon\} e inoltre \delta(q,x,A) contiene <p,\epsilon> quindi esiste per costruzione [q,A,p]\rightarrow x; (x\in\Sigma\cup\{\epsilon\})
```

dimostrazione (aut. a pila→gr. CF)

(1) dimostriamo per induzione su i che

se
$$$$
 $$ allora $[q,A,p]\Rightarrow *x$

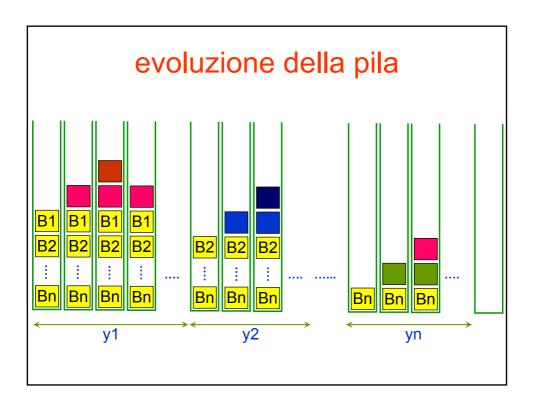
i>1 posso riscrivere

$$\vdash_i < p,\epsilon,\epsilon > come$$

 $\vdash \vdash_{i-1} < p,\epsilon,\epsilon >$

posso riscrivere inoltre y=y1....yn dove ogni yi $(yi \in \Sigma^+)$ "rimuove" un Bi dalla pila, magari dopo una lunga sequenza di mosse

- y1 è il prefisso di y al termine del quale la pila contiene n-1 simboli;
- y1y2 è il prefisso di y al termine del quale la pila contiene n-2 simboli; ecc....
- in generale Bj rimane nella pila mentre M legge la sequenza y1....yj-1



dimostrazione (aut. a pila→gr. CF) (1) dimostriamo per induzione su i che se <q,x,A> $-<p,\epsilon,\epsilon>$ allora $[q,A,p]\Rightarrow *x$ i>1(continua) allora esistono degli stati q2,..,qn+1=p tali che <q1,y1,B1> $< q2, \epsilon, \epsilon >$ <q2,y2,B2> <q3, ϵ , ϵ > <qn,yn,Bn> $<qn+1,\epsilon,\epsilon>$ (tutte computazioni con meno di i passi) per ipotesi induttiva [q1,B1,q2] [q2,B1,q3] y2 [qn,B1,qn+1] yn inoltre abbiamo la produzione [q,A,p]→a[q1,B1,q2][q2,B2,q3]..[qn,Bn,qn+1] e quindi [q,A,p] ⇒*ay1y2....yn=ay=x

(2) dimostriamo per induzione su i che se $[q,A,p] \Rightarrow_i x$ allora $<q,x,A> -*<p,\epsilon,\epsilon>$

```
 \begin{split} & \text{i=1} \\ & \text{se } [\textbf{q}, \textbf{A}, \textbf{p}] \Rightarrow_{1} \textbf{x} \\ & \text{allora in G esiste } [\textbf{q}, \textbf{A}, \textbf{p}] \rightarrow \textbf{x}, \ \textbf{x} \in \Sigma \cup \{\epsilon\} \\ & \text{e quindi } <\textbf{p}, \epsilon > \in \delta(\textbf{q}, \textbf{x}, \textbf{A}) \\ & \text{e quindi } <\textbf{q}, \textbf{x}, \textbf{A} > \begin{matrix} - <\textbf{p}, \epsilon, \epsilon > \end{matrix} \end{aligned}
```

dimostrazione (aut. a pila→gr. CF)

(2) dimostriamo per induzione su i che se [q,A,p]⇒_ix allora <q,x,A> -*<p,ε,ε>

```
i>1 posso riscrivere (qn+1=p) 

[q,A,p] \Rightarrow 

\Rightarrow a[q1,B1,q2][q2,B2,q3]..[qn,Bn,qn+1] \Rightarrow_{i-1} 

\Rightarrow_{i-1} x = a \times 1 \times 2 \dots \times n 

dove [qj,Bj,qj+1] \Rightarrow*xj (con meno di i passi) 

dall'ipotesi induttiva abbiamo 

<qj,xj,Bj> |-*<qj+1,\epsilon,\epsilon> (1\lej\len)
```

(2) dimostriamo per induzione su i che se $[q,A,p] \Rightarrow_i x$ allora $<q,x,A> -*<p,\epsilon,\epsilon>$

```
i>1 (continua)

dall'ipotesi induttiva abbiamo <qj,xj,Bj> | *<qj+1,\epsilon,\epsilon> (1\le j\le n)
inserendo in pila ("sotto" Bj) Bj+1,...,Bn

<qj,xj,BjBj+1...Bn> | *<qj+1,\epsilon,Bj+1...Bn>
inoltre dal primo passo di derivazione:

[q,A,p] \Rightarrow a[q1,B1,q2][q2,B2,q3]..[qn,Bn,qn+1]
abbiamo <q,x,A> | <q1,x1x2...xn,B1...Bn>
quindi <q,x,A> | *<p,\epsilon,\epsilon>
```

automi a pila e linguaggi CF

```
esempio: dato il seguente automa a pila M=<\{0,1\},\{X,Z0\},Z0,\{q0,q1\},q0,\varnothing,\delta> \delta(q0,0,Z0)=\{<q0,XZ0>\} \delta(q0,0,X)=\{<q0,XX>\} \delta(q0,1,X)=\{<q1,\epsilon>\} \delta(q1,1,X)=\{<q1,\epsilon>\} \delta(q1,\epsilon,X)=\{<q1,\epsilon>\} \delta(q1,\epsilon,Z0)=\{<q1,\epsilon>\} descrivere la grammatica G che che genera N(M); di che linguaggio si tratta? VN= \{S, \quad [q0,X,q0], [q0,Z0,q0], \quad [q0,Z0,q1], [q1,X,q1], \quad [q1,Z0,q1], [q1,X,q0], [q1,Z0,q0]\}
```

esempio(aut. a pila →grammatica CF)

esempio(aut. a pila →grammatica CF)

```
\begin{array}{lll} \text{da } \delta(q0,0,X) = & < q0,XX> \text{} \text{ abbiamo} \\ & [q0,X,q0] \rightarrow 0 [q0,X,q0] [q0,X,q0] \\ & [q0,X,q0] \rightarrow 0 [q0,X,q1] [q1,X,q0] \\ & [q0,X,q1] \rightarrow 0 [q0,X,q0] [q0,X,q1] \\ & [q0,X,q1] \rightarrow 0 [q0,X,q1] [q1,X,q1] \\ & \text{inoltre} \\ & [q0,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q0,1,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,Z0,q1] \rightarrow \epsilon & \text{da } \delta(q1,\epsilon,Z0) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow \epsilon & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = & < q1,\epsilon > \text{} \\ & [q1,X,q1] \rightarrow 1 & \text{da } \delta(q1,\epsilon,X) = &
```

esempio(aut. a pila →grammatica CF)

```
riassumendo abbiamo
   S \rightarrow [q0,Z0,q0]
                                            S \rightarrow [q0,Z0,q1]
• [q0,Z0,q0] \rightarrow 0[q0,X,q0][q0,Z0,q0]
• [q0,Z0,q0] \rightarrow 0[q0,X,q1][q1,Z0,q0]
  [q0,Z0,q1] \rightarrow 0[q0,X,q0][q0,Z0,q1]
    [q0,Z0,q1] \rightarrow 0[q0,X,q1][q1,Z0,q1]
• [q0,X,q0] → 0[q0,X,q0][q0,X,q0]
• [q0,X,q0] → 0[q0,X,q1][q1,X,q0]

    [q0,X,q1] → 0[q0,X,q0][q0,X,q1]

    [q0,X,q1] \rightarrow 0[q0,X,q1][q1,X,q1]
    [q0,X,q1] \rightarrow 1
                                            [q1,Z0,q1] \rightarrow \epsilon
                                            [q1,X,q1] \rightarrow 1
   [q1,X,q1] \rightarrow \epsilon
quindi
                                            S \rightarrow [q0,Z0,q1]
    [q0,Z0,q1] \rightarrow 0[q0,X,q1][q1,Z0,q1]
    [q0,X,q1] \rightarrow 0[q0,X,q1][q1,X,q1]
    [q0,X,q1] \rightarrow 1
                                            [q1,Z0,q1] \rightarrow \epsilon
    [q1,X,q1] \rightarrow \epsilon
                                            [q1,X,q1] \rightarrow 1
```

esempio(aut. a pila →grammatica CF)

```
generazione e riconoscimento di 00011
derivazioni sinistre
        [q0,Z0,q1]
0
        [q0,X,q1][q1,Z0,q1]
00
        [q0,X,q1][q1,X,q1][q1,Z0,q1]
000
        [q0,X,q1][q1,X,q1][q1,X,q1][q1,Z0,q1]
0001
        [q1,X,q1][q1,X,q1][q1,Z0,q1]
00011 [q1,X,q1][q1,Z0,q1]
00011 [q1,Z0,q1]
00011
<q0,
        00011, Z0>
        0011, XZ0>
<q0,
       011,
               XXZ0>
<q0,
       11, XXXZ0>
1, XXZ0>
ε, XZ0>
<q0,
<q1,
       1,
<q1,
       ε,
                Z0>
<q1,
<q1,
                <3
```

ambiguità

problema fondamentale per i linguaggi di programmazione una grammatica non contestuale G è ambigua se esiste una stringa x in L(G) derivabile con due diversi alberi di derivazione

esempio: data la grammatica E → E+E|E*E|a la stringa a+a*a può essere derivata con alberi di

la stringa a+a^a puo essere derivata con alberi d derivazione diversi

osservazione: ci sono due metodi per evitare l'ambiguità: parentesi e precedenza

esempio: la grammatica precedente può essere modificata in E →(E+E)|(E*E)|a

esempio: grammatica delle espressioni aritmetiche

 $E \rightarrow E+T|E-T|T$ $F \rightarrow T*F|T/F|F$

 $F \rightarrow (E)|a$

ambiguità

un linguaggio di tipo 2 e' inerentemente ambiguo se tutte le grammatiche che lo generano sono ambigue

esempio: linguaggio non inerentemente ambiguo

 $E \rightarrow E+E|E*E|a$

ha una grammatica equivalente non ambigua

E → a+E|a*E|a

esempio: linguaggio inerentemente ambiguo

 ${a^nb^nc^m|n,m\geq 1}\cup{a^mb^nc^n|n,m\geq 1}$

infatti, per qualunque grammatica le stringhe aⁿbⁿcⁿ possono essere generate in due modi diversi

confronto tra linguaggi regolari e linguaggi non contestuali

chiusura

	LR	LCF	
unione	si	si	
concatenazione	si	si	
stella	si	si	
intersezione	si	no	
complementazione	si	no	

problemi di decisione

	LR	LCF	
w in L?	D	D	
L=∅?	D	D	
L =∞? L1=L2?	D	D	
L1=L2?	D	?	
L1∩L2=∅?	D	?	

quadro riassuntivo sui linguaggi CF

