Ad Soyad:	İmza:	Soru1	Soru2	Soru3	Soru4	Toplam
Öğrenci No:						

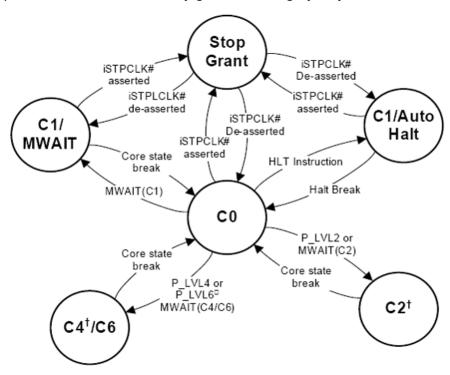
Prof.Dr.A.Emre HARMANCI Yard.Doç.Dr.Osman Kaan EROL Öğr.Gör.Dr.Berk CANBERK Araş.Gör.Mustafa ERSEN Araş.Gör.Gökhan SEÇİNTİ 15 Aralık 2011

Süre:150 dakika

BİÇİMSEL DİLLER ve OTOMATLAR 2. YILİÇİ SINAVI

SORU 1)(25 puan) Aşağıdaki şekilde Intel ATOM işlemcisine ait düşük güç tüketim durumları geçiş diyagramı verilmiştir. Bu şekilde verilen durumları C0 = Q0, Stop Grant = Q1, Auto Halt = Q2, C2 = Q3, C4 = Q4, MWAIT = Q5 olarak yeniden tanımladıktan sonra aşağıdaki adımları gerçekleştiriniz:

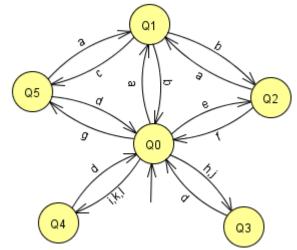
- a) Alfabeyi
 oluşturunuz. Bu
 amaçla a, b, c, ...
 sembollerinden
 yararlanınız ve her
 sembolün ne ile
 eşleştiğini ayrıca
 belirtiniz.
- b) Q0 durumunu başlangıç durumu alarak yeni alfabenize göre durum geçiş diyagramını tekrar çiziniz.
- c) Bulacağınız NFA'nın DFA eşdeğerini hesaplayınız.



CÖZÜM:

- a) Q0'dan Q4'e giden girişler arasında or olduğu varsayımıyla her farklı giriş için bir sembol:
 - a = iSTPCLK# asserted
 - b = iSTPCLK# De-asserted
 - c = iSTPLCLK# de-asserted
 - d = Core state break
 - e = HLT Instruction
 - f = Halt Break
 - g = MWAIT(C1)
 - h = MWAIT(C2)
 - i = MWAIT(C4/C6)
 - $j = P_LVL2$
 - $k = P_LVL4$
 - I = P LVL6

b) NFA:



NOT: Soru çözümü verilirken yeni alfabeye ve yeni durum isimlerine göre verilmelidir. Yukarıdaki şekilde geçen tanımlar yer almamalıdır.

c) NFA'daki başlangıç durumu Q0'a DFA'sa S0 dersek:

$$\delta(S0,a) = \{Q1\} = S1$$

$$\delta(S0,e) = \{Q2\} = S2$$

$$\delta(S0,g) = \{Q5\} = S3$$

$$\delta(S0,h) = \delta(S0,j) = \{Q3\} = S4$$

$$\delta(S0,i) = \delta(S0,k) = \delta(S0,l) = \{Q4\} = S5$$

$$\delta(S0,b) = \delta(S0,c) = \delta(S0,d) = \delta(S0,f) = \emptyset$$

$$\delta(S1,b) = \{Q0,Q2\} = S6$$

$$\delta(S1,c) = \{Q5\} = S3$$

$$\delta(\text{S1,a}) = \delta(\text{S1,d}) = \delta(\text{S1,e}) = \delta(\text{S1,f}) = \delta(\text{S1,f}) = \delta(\text{S1,i}) = \delta(\text{S1,i}) = \delta(\text{S1,i}) = \delta(\text{S1,k}) = \delta(\text{S1,l}) = \emptyset$$

$$\delta(S2,a) = \{Q1\} = S1$$

$$\delta(S2,f) = \{Q0\} = S0$$

$$\delta(S2,b) = \delta(S2,c) = \delta(S2,d) = \delta(S2,e) = \delta(S2,e) = \delta(S2,h) = \delta(S2,i) = \delta(S2,i) = \delta(S2,k) = \delta(S2,l) = \emptyset$$

$$\delta(S3,a) = \{Q1\} = S1$$

$$\delta(S3,d) = \{Q0\} = S0$$

$$\delta(S3,b) = \delta(S3,c) = \delta(S3,e) = \delta(S3,f) = \delta(S3,g) = \delta(S3,h) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3,i) = \delta(S3$$

$$\delta(S4,d) = \{Q0\} = S0$$

$$\delta(S4,a) = \delta(S4,b) = \delta(S4,c) = \delta(S4,e) = \delta(S4,f) = \delta(S4,g) = \delta(S4,h) = \delta(S4,i) = \delta(S4,i) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4,k) = \delta(S4$$

$$\delta(S5,d) = \{Q0\} = S0$$

$$\delta(S5,a) = \delta(S5,b) = \delta(S5,c) = \delta(S5,e) = \delta(S5,f) = \delta(S5,g) = \delta(S5,h) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5,i) = \delta(S5$$

$$\delta(S6,a) = \{Q1\} = S1$$

$$\delta(S6,e) = \{Q2\} = S2$$

$$\delta(S6,f) = \{Q0\} = S0$$

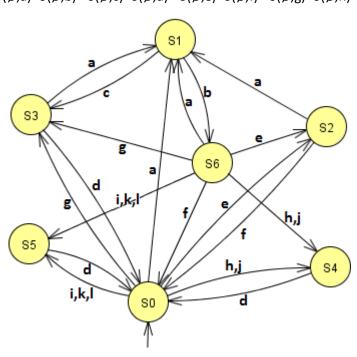
$$\delta(S6,g) = \{Q5\} = S3$$

$$\delta(S6,h) = \delta(S6,j) = \{Q3\} = S4$$

$$\delta(S6,i) = \delta(S6,k) = \delta(S6,l) = \{Q4\} = S5$$

$$\delta(S6,b) = \delta(S6,c) = \delta(S6,d) = \emptyset$$

$$\delta(\emptyset,a) = \delta(\emptyset,b) = \delta(\emptyset,c) = \delta(\emptyset,d) = \delta(\emptyset,e) = \delta(\emptyset,f) = \delta(\emptyset,g) = \delta(\emptyset,h) = \delta(\emptyset,i) = \delta(\emptyset,i) = \delta(\emptyset,k) = \delta(\emptyset,l) = \emptyset$$



Not: Şeklin karmaşıklaşmaması için kuyu durumu(Ø) gösterilmemiştir.

SORU 2)(30 puan) $\Sigma = \{a, b\}$ alfabesi üzerinde tanımlı **ba** ile başlayan ve **aab** ile biten sözcüklerden oluşan dil için,

- a) Dilin ifadesini yazınız.
- b) NFA'yı oluşturunuz.
- c) DFA'yı oluşturunuz.

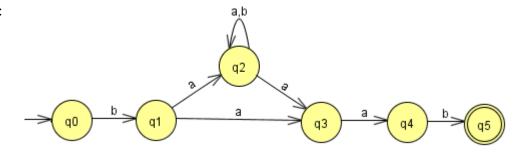
ÇÖZÜM:



a) (ba(avb)*aab) v baab

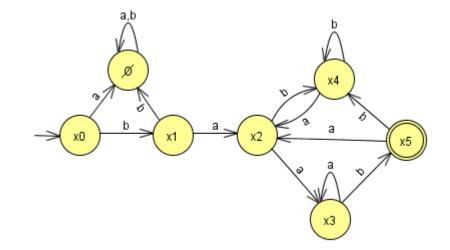
Not: Bu soruda baab uç durumu olmadan ba(avb)*aab ifadesine göre çözenlerde kabul edilecek.

b) NFA:



c)
$$E(q_0) = \{q_0\} \rightarrow x_0$$

 $\delta(x_0,a) = \emptyset$
 $\delta(x_0,b) = \{q_1\} = x_1$
 $\delta(x_1,a) = \{q_2,q_3\} = x_2$
 $\delta(x_1,b) = \emptyset$
 $\delta(x_2,a) = \{q_2,q_3,q_4\} = x_3$
 $\delta(x_2,b) = \{q_2\} = x_4$
 $\delta(x_3,a) = \{q_2,q_3,q_4\} = x_3$
 $\delta(x_3,b) = \{q_2,q_5\} = x_5$
 $\delta(x_4,a) = \{q_2,q_3\} = x_2$
 $\delta(x_4,b) = \{q_2\} = x_4$
 $\delta(x_5,a) = \{q_2,q_3\} = x_2$
 $\delta(x_5,b) = \{q_2\} = x_4$
 $\delta(\emptyset,a) = \delta(\emptyset,b) = \emptyset$



SORU 3)(20 puan)

- a) $(a^n b^n)$ şeklindeki sözcükleri tanıyan PDA'yı tasarlayınız.
- **b)** Bu sözcükleri oluşturacak gramer türetim kurallarını yazınız ve bu türetim kurallarını kullanarak **aaaabbbb** katarı için türetim ağacını çiziniz.

ÇÖZÜM:

a) n ≥ 0 şeklinde düşünülürse:

$$\begin{split} M = (\ K, \ \sum, \ \Gamma, \ \Delta, \ s, \ F), \ K = \{\ q0, \ q1, \ q2, \ f\ \}, \ \sum \ = \{\ a,b\}, \ \Gamma = \{\ a,c\}, \ s = \{q0\}, \ F = \{f\} \\ \Delta = \{\ [(q0, \ \Lambda, \ \Lambda), \ (q1, \ c)], \\ [(q1, \ \Lambda, \ c), \ (f, \ \Lambda)], \ [(q1, \ a, \ \Lambda), \ (q1, \ a)], \ [(q1, \ b, \ a), \ (q2, \ \Lambda)], \\ [(q2, \ b, \ a), \ (q2, \ \Lambda)], \ [(q2, \ \Lambda, \ c), \ (f, \ \Lambda)] \ \} \end{split}$$

q0: Yığının boşaldığını anlayabilmek için yığına bir c atılarak q1 durumuna geçiliyor.

q1: (Boş katarla da PDA son duruma(f) geçebiliyor.) a'lar okundukça yığına atılıyor ve b okununca bir a çekilerek q2 durumuna geçiliyor.

q2: Her b okundukça yığından bir a çekiliyor. Katar sonuna gelindiğinde yığın da boşalmışsa f durumuna geçiliyor.

f: PDA sonlanıyor

n > 0 şeklinde düşünülürse:

$$\begin{split} M = (\ K, \ \sum, \ \Gamma, \ \Delta, \ s, \ F), \ K = \{\ q0, \ q1, \ q2, \ f\ \}, \ \sum \ = \{\ a,b\}, \ \Gamma = \{\ a,c\}, \ s = \{q0\}, \ F = \{f\} \\ \Delta = \{\ [(q0, \ \Lambda, \ \Lambda), \ (q1, \ c)], \\ [(q1, \ a, \ \Lambda), \ (q1, \ a)], \ [(q1, \ b, \ a), \ (q2, \ \Lambda)], \\ [(q2, \ b, \ a), \ (q2, \ \Lambda)], \ [(q2, \ \Lambda, \ c), \ (f, \ \Lambda)] \ \} \end{split}$$

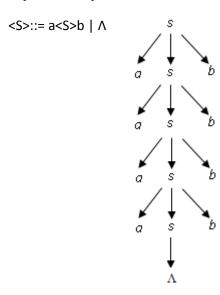
q0: Yığının boşaldığını anlayabilmek için yığına bir c atılarak q1 durumuna geçiliyor.

q1: a'lar okundukça yığına atılıyor ve b okununca bir a çekilerek q2 durumuna geçiliyor.

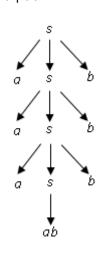
q2: Her b okundukça yığından bir a çekiliyor. Katar sonuna gelindiğinde yığın da boşalmışsa f durumuna geçiliyor.

f: PDA sonlanıyor

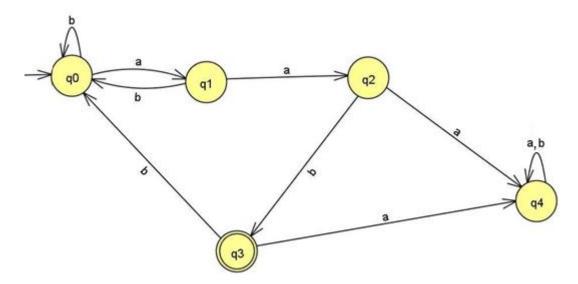
b) n ≥ 0 şeklinde düşünülürse:



n > 0 şeklinde düşünülürse: <S>::= a<S>b | ab



SORU 4)(25 puan) Aşağıda verilen otomatın kabul ettiği dilin düzenli ifadesini sistematik yolla bulunuz.



ÇÖZÜM:

$$q_3 = ?$$

$$q_0 = \Lambda v q_0 b v q_1 b v q_3 b$$

$$q_1 = q_0 a$$

$$q_2 = q_1 a$$

$$q_3 = q_2 b$$

$$q_4 \rightarrow kuyu$$

q₁'in ifadesi q₂'de yerine konulursa:

$$q_2 = q_1 a = q_0 a a$$

q₂'nin ifadesi q₃'te yerine konulursa:

$$q_3 = q_2b = q_0aab$$

 q_1 ve q_3 'ün ifadeleri q_0 'da yerine konulursa:

$$q_0 = \Lambda v q_0 b v q_1 b v q_3 b = \Lambda v q_0 b v q_0 ab v q_0 aabb = q_0 (b v ab v aabb) v \Lambda$$

Teoremden($x = xa \ v \ b \ \Lambda \ A \notin A \Rightarrow x = ba^*$) yararlanarak:

$$q_0 = \Lambda(b \ v \ ab \ v \ aabb)^* = (b \ v \ ab \ v \ aabb)^*$$

 q_0 'ın ifadesi q_3 'te yerine konularak:

$$L(M) = q_3 = q_0aab = (b v ab v aabb)*aab$$