PROGRAMA AUTÓMATAS FINITOS

Estudiantes:

Kevin Arley Bernal Díaz César Darío Suárez Montañez

Profesor:

Ing. Julio Cesar Sierra Gonzalez

Asignatura:

INTRODUCCIÓN A LA TEORÍA DE LA COMPUTACIÓN

Universidad Central.

Facultad de Ingeniería y Ciencias Básicas.

Departamento de Ingeniería.

Índice

PROGRAMA AUTÓMATAS FINITOS	1
Entero	3
Real	6
Correo electrónico	8
Identificador	10
DIAGRAMAS UML	11

Entero

Autometta entero.

a) Reg Exp.

(+1-1 e) (digita)

b) AFN

c) AFD.

Σ = { + . - , dig à } , So: = 0 , A = {0,1,2,3

1) ne = cerradura (mueve (A, + 1)

{ A - { 0, 1, 2, 3, 6 } mucue (A,+)= {4}

(e 110dura ({43) = {4,6} = B

n = ceradura (mueve (A, -))

Conadura ((53) = {5, 6} = C

u = cerradura & (muche (A, disito))

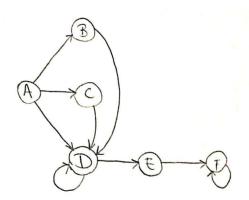
Conndora ({ = }) = { 6, 7 } = D.

@ " = comodora & (muero (B, +)) No aplica" u= conadura & (mueve (B, -1) No aplica 21 = cerredora & (muche (B, Jigio)) = (7,6}) (3) 21 = corradura & (muove (C , +)) Naapling cerrodura + (mueve (C, -1) No aplica 20 = cerradora & (mueve (c, digita)) = { 6, 7 } = D u = cerrodura & (mueve (D, +)) N/A cerradora & (mueve (D, -)) 21 = NIA cerradura & (mueve (D, digitu)) 71 = -> = cerrodora & ({7}) {6, 7} - D. Graficamente (c)

Real

The u = Considered (more
$$(D,+)$$
) \times
 $U = Considered (more $(D,-)$) \times
 $V = Considered (more $(D,-)$)

 $V = Considered (more $(D,-)$)$$$$$$$$$



Correo electrónico

Automata correo electrónico.

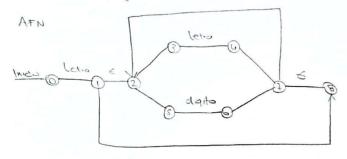
a) Reg
$$G * P$$
.

(digito | letra | -| | .) \Rightarrow \propto variable $x + (0) x + (0) x$

```
(3) 74 = congdoma & (mueve (C, x))
= congdoma & (14)
= {3, 4} = D
     16 + terrodom + (mueve ( C, @))
                                             NIA
     a = corradum & (mueve (c, .))
                                             NIA
 (4) x = cerrodora & (mueve (D, x)).
        = cerradura & ( 143)
        = {3,4} = D
     TL = compdura & (mueve (D, @)) N/A.
     u = cerrodura & (mueve (D, .))
= cerrodura & ({s})
         = {53 = E
 (5) u = cerrodura E (mueve (E, X))
          = cerradura E ( 2 6 3)
         = {5,6} = F
      u = comodura & (mueve ( E, @)
                                            NIA
      n = cerradura & (muere (E, .)
                                            NIA
  6) u = cerradura & (nveve (F, d))
= comodura & (163)
         = { 5, 6 } = F
      n = cerradura ( (mueve (F, @))
n = cerradura ( (mueve (F, .))
                                              NIA
                                              NIA
    graficamente
                     @
inicio
                          (C)
```

Identificador

Exporter Regulor - Identificado. Latro (letro Idigito)*



AFD

(Mueve (A, Letia)

Mueve (1) = (1,2,3,5,8 = B)

Conadurat (Mueve (A, digita) X

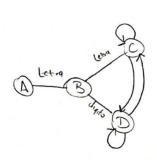


Diagrama de clases

Diagrama de clases

home

- + automataController:automataController
- + txtEntero:Entry
- + txtCorreo:Entry
- + txtReal:Entry
- + txtIdentificador:Entry
- + cmpResult:Text
- + init():void
- + clickedEntero():void
- + clickedCorreo():void
- + clickedReal():void
- + clickedIdentificador():void



automataController

- + esEntero():String + esCorreo():String + esReal():String
- + esId():String

automataCorreo

- + texto:String
- + estadoFinal:String
- + estado:String
- + transicion:String
- _init__():void
- + isalpha():boolean
- + Correo():String

automataEntero

- + cadena:String
- + estadoFinal:String
- + estado:String
- + transicion:String
- _init__():void
- + Entero():String

automatald

- + texto:String
- + estadoFinal:String
- + estado:String
- + transicion:String
- + __init__():void + isalpha():boolean
- + is_id():String

automataReales

- + cadena:String
- + estadoFinal:String
- + estado:String
- + transicion:String
- + __init__():void + Real():String