Национальный исследовательский университет ИТМО Факультет программной инженерии и компьютерной техники

Практическое задание №1 по дисципение Теория Автоматов Взаимная транспозиция автоматов Мили и Мура

Вариант 11

Студент: Саржевский Иван

Группа: Р3302

Преподаватель: Тропченко Александр Ювенальевич

г. Санкт-Петербург $2020 \ {\rm r}.$

Цель

Практическое освоение методов взаимного преобразования автоматных моделей Мили и Мура. Проверка абстрактных автоматов Мили и Мура на эквивалентность.

Задание

Исходный абстрактный автомат задан графическим способом. При переходе от автомата Мура (A) к автомату Мили (B):

$$S_A = (A_A, Z_A, W_A, \delta_A, \lambda_A, a_{1A}) \to S_B = (A_B, Z_B, W_B, \delta_B, \lambda_B, a_{1B})$$

и наоборот:

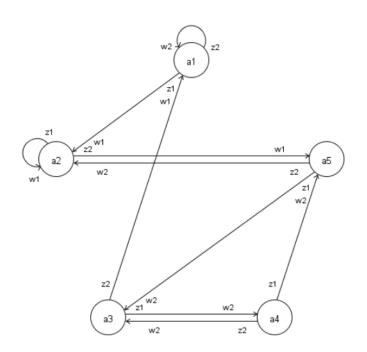
$$S_B = (A_B, Z_B, W_B, \delta_B, \lambda_B, a_{1B}) \rightarrow S_A = (A_A, Z_A, W_A, \delta_A, \lambda_A, a_{1A})$$

При этом их входные и выходные алфавиты должны совпадать:

$$Z_A = Z_B; W_A = W_B$$

Исходные данные

Вариант 11.



$$\begin{split} S_B &= (A_B, Z_B, W_B, \delta_B, \lambda_B, a_{1B}) \\ A_B &= \{a_1, a_2, a_3, a_4, a_5\} \\ Z_B &= \{z_1, z_2\} \\ W_B &= \{w_1, w_2\} \end{split}$$

Переход от автомата Мили к автомату Мура

Определим множества А

$$\begin{aligned} A_1 &= \{a_1W_1, a_1W_2\} \\ A_2 &= \{a_2W_1, a_2W_2\} \\ A_3 &= \{a_3W_2\} \\ A_4 &= \{a_4W_2\} \\ A_5 &= \{a_5W_1, a_5W_2\} \end{aligned}$$

Присвоим b

$$A_1: \begin{cases} a_1W_1 = b_1 \\ a_2W_2 = b_2 \end{cases}$$

$$A_2: \begin{cases} a_2W_1 = b_3 \\ a_2W_2 = b_4 \end{cases}$$

$$A_3: \quad a_3W_2 = b_5$$

$$A_4: \quad a_4W_2 = b_6$$

$$A_5: \begin{cases} a_5W_1 = b_7 \\ a_5W_2 = b_8 \end{cases}$$

Полученный автомат Мура

