

Национальный исследовательский университет ИТМО
Факультет программной инженерии и компьютерной техники

Практическое задание №1
по дисциплине Теория Автоматов
Взаимная транспозиция автоматов Мили и Мура
Вариант 11

Студент: Саржевский Иван
Группа: Р3302
Преподаватель: Тропченко Александр Ювенальевич

г. Санкт-Петербург
2020 г.

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):

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

и наоборот:

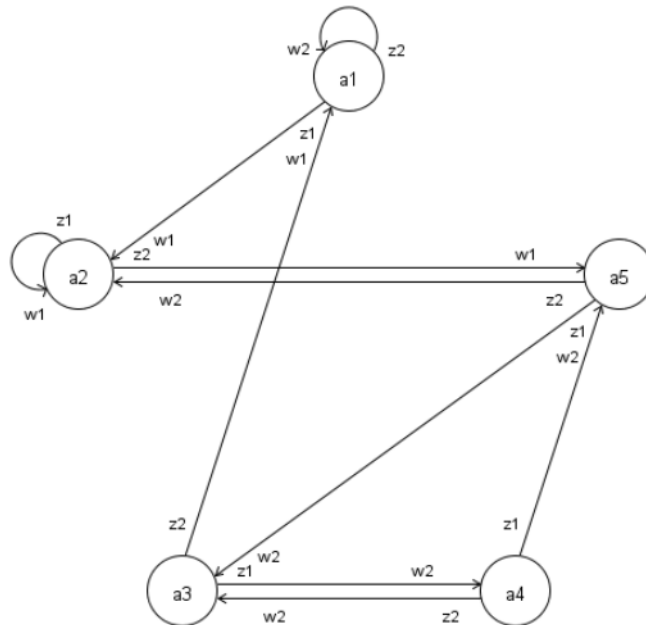
$$S_B = (A_B, Z_B, W_B, \delta_B, \lambda_B, a_{1B}) \rightarrow S_A = (A_A, Z_A, W_A, \delta_A, \lambda_A, a_{1A})$$

При этом их входные и выходные алфавиты должны совпадать:

$$Z_A = Z_B; W_A = W_B$$

Исходные данные

Вариант 11.



$$S_B = (A_B, Z_B, W_B, \delta_B, \lambda_B, a_{1B})$$

$$A_B = \{a_1, a_2, a_3, a_4, a_5\}$$

$$Z_B = \{z_1, z_2\}$$

$$W_B = \{w_1, w_2\}$$

Переход от автомата Мили к автомату Мура

Определим множества A

$$A_1 = \{a_1 W_1, a_1 W_2\}$$

$$A_2 = \{a_2 W_1, a_2 W_2\}$$

$$A_3 = \{a_3 W_2\}$$

$$A_4 = \{a_4 W_2\}$$

$$A_5 = \{a_5 W_1, a_5 W_2\}$$

Присвоим b