

Лабораторная работа № 4 **по дисциплине «Теория вычислительных процессов»**

Основные понятия теории конечных автоматов.

1. Основные сведения из теории

1.1. Определение конечного автомата(КНА).

КНА называется кортеж(пятерка)

$S = \langle X, Q, U, \delta, \lambda \rangle$, где

$X = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ - входной алфавит КНА;

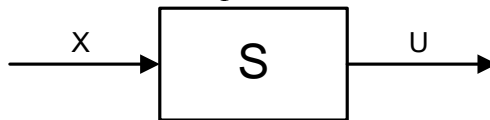
$Q = \{q_1, q_2, \dots, q_m\}$ - алфавит внутренних состояний конечного автомата;

$U = \{u_1, u_2, \dots, u_k\}$ - выходной алфавит КНА;

$\delta: X \times Q \rightarrow Q$ - функция переходов (отображение) внутренних состояний КНА;

$\lambda: X \times U \rightarrow U$ - функция выходов.

Физически КНА можно представить как устройство, перерабатывающее слова из входного алфавита в слова выходного алфавита.



1.1. Принцип функционирования КНА

Рассмотрим такт функционирования КНА

Функционирование КНА, осуществляющего переработку(или вычисление) выходного слова в алфавите U по входному слову в алфавите X , может быть описано следующими выражениями.

В i -ый такт на вход поступает символ $x(i)$ и КНА S находится в состоянии $q(i-1)$.

Тогда новое состояние и выход определяется

а)
$$q(i) = \delta(x(i), q(i-1)),$$
$$U(i) = \lambda(x(i), q(i-1)).$$

В этом случае а) КНА называется КНА 1-го рода или автоматом Мили.

Здесь выходной сигнал появляется одновременно с появлением входного сигнала.

б)
$$q(i) = \delta(x(i), q(i-1)),$$
$$U(i) = \lambda(q(i)) = \lambda(\delta(x(i), q(i-1))).$$

В этом случае (б) КНА S называется КНА 2-го рода или автоматом Мура.

КНА S , функционирование которого всегда начинается с некоторого начального состояния например с q_0 -й называется инициальным.

Замечание: Рассматривают КНА, в которых выделяют подмножество Q_f , называемое множеством конечных состояний.

При переходе КНА в $q_i \in Q_f$ автомат останавливается.

Это важно в тех случаях когда КНА используется как распознаватель: если входное слово переводит КНА из начального состояния в одно из конечных состояний, то оно допускается этим КНА.

1.2. Способы задания КНА

Для задания КНА используется ряд способов (по каким составляющим и классифицируется способ задания) $поX$,
 $поQ$,
 $поU$,
 $по\lambda$,
 $по\delta$

1. Матрицы (таблицы) переходов $\Delta(\delta)$, выходов $\Lambda(\lambda)$.

1.1. Матрица переходов задает функцию отображения переходов.

$$q(i) = \delta(x(i), q(i-1))$$

$$\Delta_{[m,n]} = \|q_i\| = \begin{matrix} & q_j \setminus x_i & x_1 & x_2 & x_{(i)} & x_n \\ q_1 & & & & & \\ q_2 & & & & & \\ & q_{(i-1)} & & & q_i & \\ q_m & & & & & \end{matrix}$$

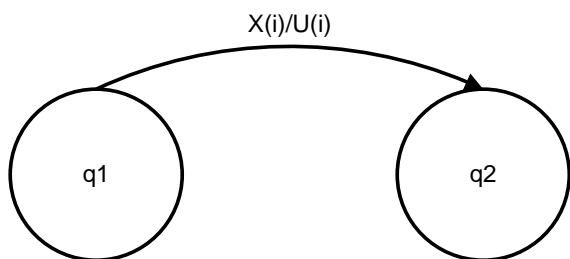
1.2. Матрица выходов задает функцию выходов.

$$u(i) = \lambda(x(i), q(i-1))$$

$$\Lambda_{[m,n]} = \|u_i\| = \begin{matrix} & q_j \setminus x_i & x_1 & x_2 & x_{(i)} & x_n \\ q_1 & & & & & \\ q_2 & & & & & \\ & q_{(i-1)} & & & u_i & \\ q_m & & & & & \end{matrix}$$

2. Ориентированный граф(мультиграф) – Граф переходов или диаграмма переходов.

$$G = \langle Q, \Delta, \lambda, \delta \rangle$$



- элемент графа

3. Автоматная матрица (таблица)

$$M_{[m,n]} = \|m_{i,j}\|$$

$$m_{ij} = X_{ij} / U_{ij}, \text{ где}$$

$$X_{ij} = \{x \mid q_{ij} = \delta(x, q_i)\}$$

$$U_{ij} = \{u \mid q_{ij} = \lambda(x, q_i)\}$$

$$M_{[m,n]} = \|q_i\| = \begin{matrix} q_i \setminus q_j & q_1 & q_2 & q_j & q_n \\ q_1 & & & & \\ q_2 & & & & \\ q_i & & & X/U & \\ q_m & & & & \end{matrix}$$

2. Задание на лабораторную работу

В данной лабораторной работе требуется:

- Построить конечный автомат Мили, который осуществляет проверку входного слова на допустимость в заданном регулярном выражении;
- Задать построенный КНА, тремя способами.

3. Содержание отчета

- Цель работы;
- Постановка задачи;
- Конечный автомат заданный тремя способами;
- Вывод.

4. Варианты заданий:

- 1) $\langle a \rangle b \langle x|c \rangle |d \rangle f$
- 2) $(c|d) \langle (b|c) |d \rangle f$
- 3) $nm(c|d) \langle k \rangle n \langle n|m \rangle$
- 4) $\langle x|c \rangle |n \rangle (b|d) \langle a|k \rangle y$
- 5) $abc \langle x|e \rangle (b|d) a \langle x|(b|d) \rangle a$
- 6) $(x|d) \langle c \rangle \langle d \rangle \langle e \rangle (z|k)$
- 7) $(n \langle b|d \rangle) (h|k) \langle z|m \rangle c$
- 8) $a \langle c \rangle \langle d \rangle (k|h) \langle a|b|c \rangle n$
- 9) $k(a|d) \langle n|m \rangle m \langle d \rangle \langle c \rangle x(a|b)$
- 10) $\langle x \rangle \langle b|d \rangle m \langle a \rangle (b|d)$
- 11) $\langle \langle a \rangle \langle b \rangle d \rangle kc(b|d)x$
- 12) $\langle \langle a \rangle x \langle b \rangle \rangle d(b|k)x$
- 13) $\langle x \langle e \rangle f \rangle abc(x \langle l|m \rangle)$
- 14) $a \langle x \langle e \rangle b \rangle def(l|m)$

15) $(x|d)\langle n|m\rangle k(\langle a\rangle x\langle b\rangle)$

16) $k\langle z|x\rangle n(b|d)\langle a\langle e\rangle c\rangle$

17) $n\langle a|b|c\rangle(k|m)\langle z\rangle\langle x\rangle f$

18) $\langle a\rangle\langle b\rangle c(k|\langle l\rangle|n)z\langle m\rangle$

19) $abc\langle k\rangle(x|\langle n|k\rangle)z\langle\langle a\rangle\langle b\rangle\langle c\rangle\rangle l$

20) $a\langle x|k\rangle(n|d)ef\langle a\langle l\rangle c\rangle$