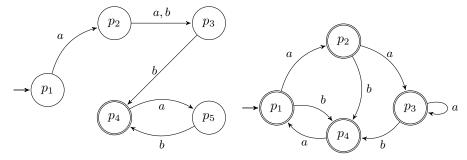
TD Théorie des langages 1 — Feuille 3 Langages réguliers – Déterminisation, Minimisation

Exercice 6 Minimiser les automates suivants :

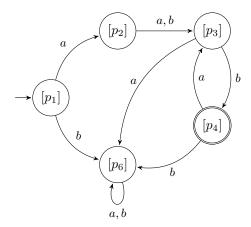


Solution de l'Exercice 6. Les automates sont déterministes mais non complets, il faut penser à ajouter un état puits.

Les premières classes (celles de  $\equiv_0$ ) sont  $Q \setminus F$  et F. Dans la suite, on détermine la classe  $\equiv_{k+1}$  en fonction de la classe  $\equiv_k$  et de la « signature » de chaque état, c.-à-d. des classes vers lesquelles on arrive après une transition par chacun des symboles du vocabulaire. Par exemple, la signature CD signifie qu'en lisant un a, on arrive dans la classe C et qu'en lisant un b, on arrive dans la classe D. On rappelle qu'il est inutile de traiter les classes singletons car elles ne peuvent pas diminuer d'avantage.

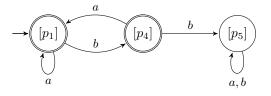
**Premier automate :** L'état  $p_6$  est l'état puit qu'on a rajouté pour compléter l'automate.

$\equiv_0$	$\{p_1,$	$p_2$ ,	$p_3$ ,	$p_5$	$p_6$	$\{p_4\}$
noms des classes			A			B
« signatures »	AA	AA	AB	AB	AA	
$\equiv_1$	$\{p_1,$	$p_2$ ,	$p_6$	$\{p_3,$	$p_5$	$\{p_4\}$
noms des classes		C		I	)	B
« signatures »	CC	DD	CC	CB	CB	
$\equiv_2$	$\{p_1,$	$p_6$	$\{p_2\}$	$\{p_3,$	$p_5$	$\{p_4\}$
noms des classes	1	$\Xi$	G	I	)	B
« signatures »	GE	EE		EB	EB	
$\equiv_3$	$\{p_1\}$	$\{p_{6}\}$	$\{p_2\}$	$\{p_3,$	$p_5$	$\{p_4\}$
noms des classes	H	I	G	I	)	B
« signatures »				IB	IB	
$\equiv_4$	$\equiv_3$					



Second automate : L'état  $p_5$  est l'état puit, rajouté pour compléter l'automate.

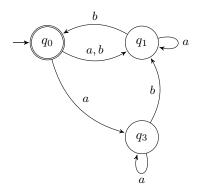
$\equiv_0$	$\{p_5\}$	$\{p_1,$	$p_2$ ,	$p_3$ ,	$p_4$
noms des classes	A	B			
« signatures »		BB	BB	BB	BA
$\equiv_1$	$\{p_{5}\}$	$\{p_1,$	$p_2$ ,	$p_3$	$\{p_4\}$
noms des classes	A		C		D
« signatures »		CD	CD	CD	
$\equiv_2$	$\equiv_1$				



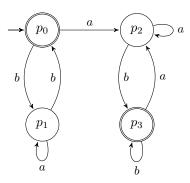
**Exercice 7** Soit  $Q = \{q_0, q_1, q_2, q_3, q_4\}$ . Déterminiser et minimiser l'automate  $A = (Q, \{a,b\}, \delta, \{q_0\}, \{q_4\})$ , où la relation de transition  $\delta$  est récapitulée cidessous :

δ	a	b	$\varepsilon$
$q_0$	$q_1$	×	$q_3, q_4$
$q_1$	$q_1$	$q_0$	×
$q_2$	×	$q_4$	$q_1$
$q_3$	$q_3$	$q_1$	×
$q_4$	×	$\times$	$q_3$

Solution de l'Exercice 7. L'état  $q_2$  n'est pas accessible. On le retire donc, et après élimination des  $\varepsilon$ -transitions, on a :



Après déterminisation, en posant  $p_0 = \{q_0\}$ ,  $p_1 = \{q_1\}$ ,  $p_2 = \{q_1, q_3\}$  et  $p_3 = \{q_0, q_1\}$ , on obtient :



 ${\bf Minimisation}:$ 

**Exercice 9 [Avancé]** Pour k > 0, soit  $L_k$  le langage constitué des mots sur  $\{0,1\}$  de longueur au moins k, et dont le  $k^{\text{ième}}$  symbole **en partant de la fin** est un 1. Par exemple, 00101 et 100110111 sont dans  $L_3$ . Formellement,

$$L_k \stackrel{\text{def}}{=} \{a_1 \dots a_n \mid n \ge k \wedge a_{n-k+1} = 1\}.$$

 ${\triangleright}$  QUESTION 1 Construire un automate (non-déterministe) à k+1 états qui reconnaît  $L_k.$ 

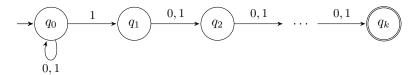
 $\triangleright$  QUESTION 2 Construire un automate déterministe complet minimal reconnaissant  $L_2$ .

On cherche à borner la taille minimale d'un automate déterministe complet reconnaissant  $L_k$ . Soit  $A = (Q, \{0, 1\}, \delta, \{q_0\}, F)$  un automate déterministe complet reconnaissant  $L_k$ . On définit  $f : \{0, 1\}^k \to Q$ , qui à tout mot u de longueur k associe  $\delta^*(q_0, u)$ . Autrement dit, f(u) est l'état atteint par le chemin de trace u dans A, partant de  $q_0$ .

 $\triangleright$  QUESTION 3 Montrer que f est injective. En déduire une borne inférieure de la taille de A.

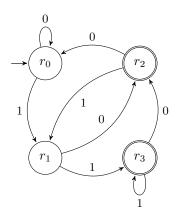
## Solution de l'Exercice 9.

▷ QUESTION 1 Automate non-déterministe :



 $\,\vartriangleright\,$  QUESTION 2 Table de transition de l'automate déterministe :

$\overline{\rm I/F}$	nom	δ	0	1	
I	$r_0$	$q_0$	$q_0$	$q_0, q_1$	
	$r_1$	$q_0,q_1$	$q_0, q_2$	$q_0, q_1, q_2$	
$\mathbf{F}$	$r_2$	$q_0, q_2$	$q_0$	$q_0,q_1$	
$\mathbf{F}$	$r_3$	$q_0, q_1, q_2$	$q_0, q_2$	$q_0, q_1, q_2$	



 $\triangleright$  QUESTION 3 Supposons que f n'est pas injective. Il existe donc deux mots u et v de longueur k tels que  $u \neq v$  et f(u) = f(v). Notons en particulier que ceci signifie que pour tout  $x \in \{0,1\}^*$ , on a  $\delta^*(q_0,ux) = \delta^*(\delta^*(q_0,u),x) = \delta^*(\delta^*(q_0,v),x) = \delta^*(q_0,vx)$ .

Comme u et v sont distincts, leur plus grand préfixe commun w est un préfixe strict. Sans perte de généralité, on suppose que  $u=w1u_1$  et  $v=w0v_1$  (noter que  $|u_1|=|v_1|$ ). Posons  $x=0^{|w|}$ .

Soient u' = ux et v' = vx. Alors  $|1u_1x| = k$  (on a enlevé w au début et ajouté x à la fin par rapport à u), ce qui prouve que  $u' = w1u_1x$  est élément de  $L_k$ ; donc  $\delta^*(q_0, u') \in F$ . Mais de la même façon, on vérifie que  $v' \notin L_k$  et donc  $\delta^*(q_0, v') \notin F$ . Or,  $\delta^*(q_0, u') = \delta^*(q_0, ux) = \delta^*(q_0, vx) = \delta^*(q_0, v')$ ; on a donc une contradiction. On en déduit que f est bien injective.

La fonction f étant injective, on en déduit que  $Q \geq 2^k$  (car le cardinal de  $\{0,1\}^k$  est  $2^k$ ).

Une façon intuitive de comprendre ce résultat est la suivante : pour accepter un mot de  $L_k$ , un automate déterministe doit savoir si le  $k^{\rm e}$  symbole en partant de la fin est un 1 ou non. Après une transition, le nouveau  $k^{\rm e}$  symbole en partant de la fin était avant cette transition le  $(k-1)^{\rm e}$  symbole en partant de la fin. Ainsi, il faut non seulement se souvenir si le  $k^{\rm e}$  symbole était un 1, mais également si le  $(k-1)^{\rm e}$  l'était (toujours en partant de la fin) pour maintenir cette information après une transition. Par le même raisonnement, il faut savoir si chacun des k derniers symboles sont ou non des 1. Cette information coûte un bit par symbole, il nous faut donc  $2^k$  états pour reconnaître  $L_k$ .