

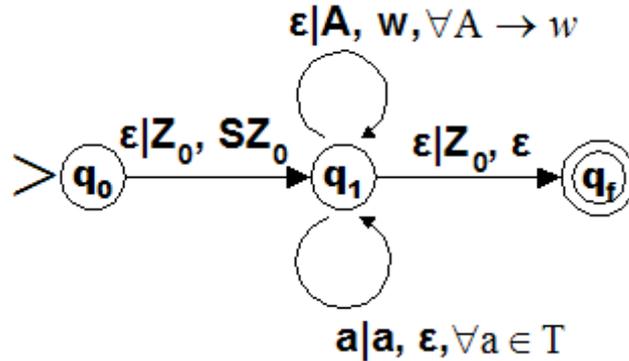
### 3.6 ΑΥΤΟΜΑΤΑ ΣΤΟΙΒΑΣ ΚΑΙ ΓΡΑΣ

**Θεώρημα:** Μια γλώσσα  $L$  είναι ΓΛΑΣ αν και μόνον αν  $L = N(M)$ , για κάποιο ΑΣ  $M$ .

#### Κατασκευή ΑΣ από ΓΡΑΣ

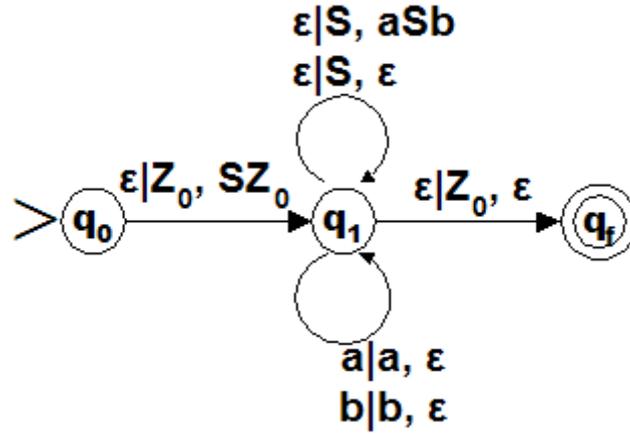
Έστω  $G = (V, T, R, S)$  ΓΡΑΣ και  $L = L(G)$  η παραγόμενη ΓΛΑΣ. Θα κατασκευάσουμε ένα ΑΣ  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$  τέτοιο ώστε  $N(M) = L(G)$  ως εξής:

$$\begin{aligned} Q &= \{q_0, q_1, q_f\}, F = \{q_f\}, \\ \Gamma &= V \cup T \cup \{Z_0\}. \\ \delta(q_0, \varepsilon, Z_0) &= (q_1, SZ_0), \\ \delta(q_1, \varepsilon, A) &\ni (q_1, w) \text{ αν } A \rightarrow w \text{ είναι κανόνας του } R, \\ \delta(q_1, a, a) &\ni (q_1, \varepsilon) \text{ αν } a \in T, \\ \delta(q_1, \varepsilon, Z_0) &= (q_f, \varepsilon). \end{aligned}$$



**Παράδειγμα 1:** Έστω  $G = (\{S\}, \{a, b\}, \{S \rightarrow aSb | \varepsilon\}, S)$  η ΓΡΑΣ που παράγει την ΓΛΑΣ  $\{a^i b^i : i \geq 0\}$ . Θα κατασκευάσουμε το αντίστοιχο ΑΣ  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$  ως εξής:

$$\begin{aligned} Q &= \{q_0, q_1, q_f\}, \Sigma = \{a, b\}, \Gamma = \{S, a, b, Z_0\}, F = \{q_f\}, \\ \delta(q_0, \varepsilon, Z_0) &= (q_1, SZ_0), \\ \delta(q_1, \varepsilon, S) &= \{(q_1, aSb), (q_1, \varepsilon)\}, \\ \delta(q_1, a, a) &= (q_1, \varepsilon), \\ \delta(q_1, b, b) &= (q_1, \varepsilon), \\ \delta(q_1, \varepsilon, Z_0) &= (q_f, \varepsilon). \end{aligned}$$



Π.χ., η πορεία της λέξης  $aaabbb$  είναι:

$$\begin{aligned}
 (q_0, aaabbb, Z_0) &\vdash (q_1, aaabbb, SZ_0) \vdash (q_1, aaabbb, aSbZ_0) \vdash \\
 &\vdash (q_1, aabbb, SbZ_0) \vdash (q_1, aabbb, aSbbZ_0) \vdash \\
 &\vdash (q_1, abbb, SbbZ_0) \vdash (q_1, abbb, aSbbbZ_0) \vdash \\
 &\vdash (q_1, bbb, SbbbZ_0) \vdash (q_1, bbb, bbbZ_0) \vdash \\
 &\vdash (q_1, bb, bbZ_0) \vdash (q_1, b, bZ_0) \vdash \\
 &\vdash (q_1, \varepsilon, Z_0) \vdash (q_f, \varepsilon, \varepsilon).
 \end{aligned}$$

### Κατασκευή ΓρΑΣ από ΑΣ

Έστω το ΑΣ  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$ , για το οποίο υποθέτουμε ότι:

- $F = \{q_f\}$  (μόνο μια κατάσταση) και το ΑΣ εισέρχεται στην τελική κατάσταση μόνο με άδεια στοίβα.
- Όλες οι μεταβάσεις είναι της μορφής:

$$\delta(q, a, A) = \{c_1, c_2, \dots, c_n\},$$

όπου, για κάθε  $i$ ,

$$c_i = (p, \varepsilon) \text{ ή } c_i = (p, BC),$$

για κάποια  $p \in Q, B, C \in \Gamma$ .

Θα κατασκευάσουμε μια ΓρΑΣ ως εξής:

$$\begin{aligned}
 W &= \{[qAp] : q, p \in Q \text{ και } A \in \Gamma\}, \\
 S &= [q_0 Z_0 q_f], \\
 T &= \Sigma,
 \end{aligned}$$

και οι κανόνες του  $R$  είναι της μορφής:

- $[qAp] \rightarrow a$ , όταν  $\delta(q, a, A) \ni (p, \varepsilon)$ ,

- $[q_i A q_m] \rightarrow a[q_j B q_n][q_n C q_m]$ , για κάθε  $n, m$  τ.ώ.  $q_n, q_m \in Q$ , όταν  $\delta(q_i, a, A) \ni (q_j, BC)$ .

**Παράδειγμα 2:** Έστω το ΑΣ  $M = (\{q_0, q_1, q_f\}, \{a, b\}, \{A, Z_0\}, \delta, q_0, Z_0, \{q_f\})$  με μεταβάσεις:

$$\begin{aligned} \delta(q_0, a, Z_0) &= (q_0, AZ_0), \\ \delta(q_0, a, A) &= (q_0, AA), \\ \delta(q_0, b, A) &= (q_1, \varepsilon), \\ \delta(q_1, b, A) &= (q_1, \varepsilon), \\ \delta(q_1, \varepsilon, A) &= (q_1, \varepsilon), \\ \delta(q_1, \varepsilon, Z_0) &= (q_f, \varepsilon). \end{aligned}$$

Κατασκευάζουμε την αντίστοιχη ΓρΑΣ  $G = (V, T, R, S)$  με

$$\begin{aligned} V &= \{[q_0 A q_0], [q_0 A q_1], [q_0 A q_f] \equiv S, [q_0 Z_0 q_0], [q_0 Z_0 q_1], [q_0 Z_0 q_f], \\ &\quad [q_1 A q_0], [q_1 A q_1], [q_1 A q_f], [q_1 Z_0 q_0], [q_1 Z_0 q_1], [q_1 Z_0 q_f], \\ &\quad [q_f A q_0], [q_f A q_1], [q_f A q_f], [q_f Z_0 q_0], [q_f Z_0 q_1], [q_f Z_0 q_f]\}, \\ T &= \{a, b\}, \end{aligned}$$

όπου οι κανόνες του  $R$  παράγονται ως εξής:

$$\begin{aligned} \eta \text{ μετάβαση } \delta(q_0, b, A) &= (q_1, \varepsilon) \text{ δημιουργεί τον κανόνα } [q_0 A q_1] \rightarrow b, \\ \eta \text{ μετάβαση } \delta(q_1, b, A) &= (q_1, \varepsilon) \text{ δημιουργεί τον κανόνα } [q_1 A q_1] \rightarrow b, \\ \eta \text{ μετάβαση } \delta(q_1, \varepsilon, A) &= (q_1, \varepsilon) \text{ δημιουργεί τον κανόνα } [q_1 A q_1] \rightarrow \varepsilon, \\ \eta \text{ μετάβαση } \delta(q_1, \varepsilon, Z_0) &= (q_f, \varepsilon) \text{ δημιουργεί τον κανόνα } [q_1 Z_0 q_f] \rightarrow \varepsilon, \end{aligned}$$

η μετάβαση  $\delta(q_0, a, Z_0) = (q_0, AZ_0)$  δημιουργεί τους κανόνες:

$$\begin{aligned} [q_0 Z_0 q_0] &\rightarrow a[q_0 A q_0][q_0 Z_0 q_0] \mid a[q_0 A q_1][q_1 Z_0 q_0] \mid a[q_0 A q_f][q_f Z_0 q_0], \\ [q_0 Z_0 q_1] &\rightarrow a[q_0 A q_0][q_0 Z_0 q_1] \mid a[q_0 A q_1][q_1 Z_0 q_1] \mid a[q_0 A q_f][q_f Z_0 q_f], \\ [q_0 Z_0 q_f] &\rightarrow a[q_0 A q_0][q_0 Z_0 q_f] \mid a[q_0 A q_1][q_1 Z_0 q_f] \mid a[q_0 A q_f][q_f Z_0 q_f], \end{aligned}$$

κι η μετάβαση  $\delta(q_0, a, A) = (q_0, AA)$  δημιουργεί τους κανόνες:

$$\begin{aligned} [q_0 A q_0] &\rightarrow a[q_0 A q_0][q_0 A q_0] \mid a[q_0 A q_1][q_1 A q_0] \mid a[q_0 A q_f][q_f A q_0], \\ [q_0 A q_1] &\rightarrow a[q_0 A q_0][q_0 A q_1] \mid a[q_0 A q_1][q_1 A q_1] \mid a[q_0 A q_f][q_f A q_1], \\ [q_0 A q_f] &\rightarrow a[q_0 A q_0][q_0 A q_f] \mid a[q_0 A q_1][q_1 A q_f] \mid a[q_0 A q_f][q_f A q_f]. \end{aligned}$$

Παρατηρούμε ότι οι χρησιμοποιούμενες μεταβλητές είναι μόνο οι:

$$V = \{[q_0 Z_0 q_f] \equiv S, [q_0 A q_0], [q_0 A q_1], [q_0 A q_f], [q_0 Z_0 q_0], [q_0 Z_0 q_1], [q_1 Z_0 q_f], [q_1 A q_1]\},$$

ενώ όλες οι άλλες μεταβλητές είναι άχρηστες κι, επομένως, διαγράφονται από τους κανόνες εκείνους που τις περιέχουν.

**ΑΣΚΗΣΕΙΣ**

1. Βρείτε ένα ΑΣ που αναγνωρίζει τις ΓΛΑΣ, οι οποίες παράγονται από τις παρακάτω ΓΡΑΣ:

- (i)  $S \rightarrow aSa|bSb|c,$
- (ii)  $S \rightarrow aAA, A \rightarrow bS|aS|a,$
- (iii)  $S \rightarrow aSb|aSbb|\varepsilon,$
- (iv)  $S \rightarrow aABB|aAA,$   
 $A \rightarrow aBB|\varepsilon,$   
 $B \rightarrow bBB|A.$

2. Βρείτε μια ΓΡΑΣ που παράγει την ΓΛΑΣ, η οποία αναγνωρίζεται από τα παρακάτω ΑΣ  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$ :

- (i)  $Q = \{q_0, q_1, q_2, q_f\}, F = \{q_f\}, \Sigma = \{a, b\}, \Gamma = \{a, c\}, Z_0 = c,$   
 $\delta(q_0, a, c) = (q_0, ac),$   
 $\delta(q_0, a, a) = (q_f, \varepsilon),$   
 $\delta(q_0, b, a) = (q_1, \varepsilon),$   
 $\delta(q_1, \varepsilon, c) = (q_2, \varepsilon),$   
 $\delta(q_f, \varepsilon, c) = (q_0, ac).$
- (ii)  $Q = \{q_0, q_f\}, F = \{q_f\}, \Sigma = \{a, b\}, \Gamma = \{a, c\}, Z_0 = c,$   
 $\delta(q_0, a, c) = (q_0, ac),$   
 $\delta(q_0, b, a) = (q_0, aa),$   
 $\delta(q_0, a, a) = (q_f, \varepsilon).$
- (iii)  $Q = \{q_0, q_1, q_f\}, F = \{q_f\}, \Sigma = \{a, b\}, \Gamma = \{a, c\}, Z_0 = c,$   
 $\delta(q_0, a, c) = (q_0, ac),$   
 $\delta(q_0, a, a) = (q_0, a),$   
 $\delta(q_0, b, a) = (q_1, \varepsilon),$   
 $\delta(q_1, \varepsilon, c) = (q_f, \varepsilon).$
- (iv)  $Q = \{q_0, q_f\}, F = \{q_f\}, \Sigma = \{a, b\}, \Gamma = \{a, c\}, Z_0 = c,$   
 $\delta(q_0, a, c) = (q_0, ac),$   
 $\delta(q_0, b, a) = (q_0, aa),$   
 $\delta(q_0, a, a) = (q_f, \varepsilon).$