



نظریه‌ی زبان‌ها و ماشین‌ها

۲

درس‌نامه‌ی

کاظم فولادی

<http://kazim.fouladi.ir>

ویراست اول: ۱۳۸۵

ویراست دوم: ۱۳۸۷

ویراست سوم: ۱۳۹۳

فهرست مطالب

۱	۲	آتوماتای متناهی
۱	۱-۲	پذیرنده‌ی متناهی حالت
۱	۱-۱-۲	تعریف
۵	۲-۱-۲	زبان یک آتوماتون متناهی قطعی
۶	۳-۱-۲	مکمل یک آتوماتون متناهی قطعی
۷	۴-۱-۲	ترکیب DFAها
۷	۵-۱-۲	قضایایی در مورد آتوماتون متناهی قطعی
۸	۲-۲	زبان منظم
۸	۳-۲	آتوماتون متناهی غیرقطعی
۱۰	۱-۳-۲	معنای عدم قطعیت
۱۱	۲-۳-۲	زبان یک آتوماتون متناهی غیرقطعی
۱۱	۴-۲	هم‌ارزی آتوماتای متناهی قطعی و غیرقطعی
۱۴	۵-۲	کاهش تعداد حالات یک آتوماتون متناهی قطعی

آتوماتای متناهی

FINITE AUTOMATA



۱-۲ پذیرنده‌ی متناهی حالت

۱-۱-۲ تعریف

آتوماتون متناهی حالت، ساده‌ترین نوع آتوماتاست که حافظه‌ی موقت ندارد. پذیرنده‌ی متناهی حالت به دو شکل موجود است:

- پذیرنده‌ی متناهی حالت قطعی (deterministic finite-state acceptor: DFA)
- پذیرنده‌ی متناهی حالت غیرقطعی (non-deterministic finite-state acceptor: NFA)

آتوماتون متناهی حالت قطعی (DFA). آتوماتون متناهی حالت قطعی، یک پنج‌تایی مرتب به صورت

تعریف

$$M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$$

است که در آن

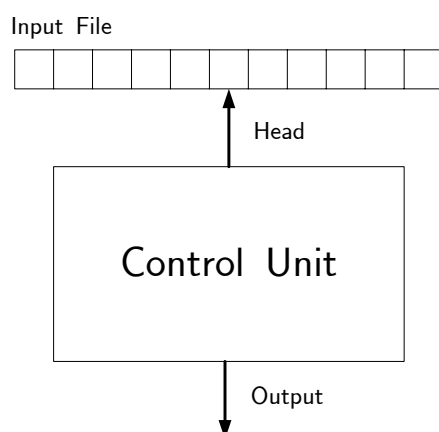
Q مجموعه‌ی حالات: مجموعه‌ی متناهی و ناتهی از حالت‌های داخلی (internal states)

Σ مجموعه‌ی الفبای ورودی (alphabet)

δ تابع گذر حالت به صورت $\delta : Q \times \Sigma \rightarrow Q$ که حالت بعدی آتوماتون را بر اساس حالت فعلی و نماد ورودی جاری تعیین می‌کند (state transition function)

$q_0 \in Q$ حالت اولیه (initial state)

$F \subseteq Q$ مجموعه‌ی حالات نهایی (final states)



- ◀ یک DFA ابتدا در حالت q_0 است و نشانگر ورودی آن بر روی اولین نماد ورودی (سمت چپ‌ترین نماد) قرار دارد.
- ◀ با هر حرکت آتوماتون، نشانگر ورودی یک نماد به سمت راست می‌رود.
- ◀ یک رشته توسط آتوماتون وقتی پذیرفته می‌شود که در پایان رشته، آتوماتون در یکی از حالت‌های نهایی خود قرار گرفته باشد.
- ◀ برای مشخص کردن آتوماتون متناهی باید تابع گذر حالت δ را مشخص کرد.

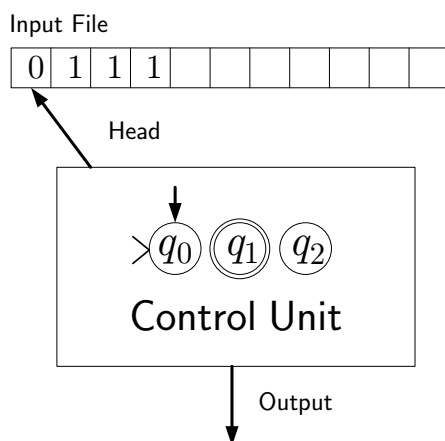
نمایش DFA برای نمایش DFA دو روش کلی وجود دارد:

- گراف گذر حالت (state-transition graph)
برچسب‌گذاری رأس‌ها: با نام حالت‌ها؛
برچسب‌گذاری یال‌ها: به ازای هر نماد الفبا یک یال از هر حالت خارج می‌شود.
- جدول گذر حالت (state-transition table)
برای هر حالت، یک سطر و برای هر حرف الفبا یک ستون داریم.

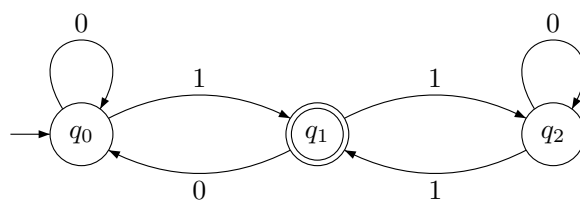
	a_1	a_2	...	a_k
q_0	q_1	q_2	...	q_k
q_1			...	
\vdots				
q_m			...	

مثال

شکل زیر، پیکربندی اولیه‌ی یک آتوماتون متناهی با سه حالت را نشان می‌دهد:



که گراف گذر حالت آن به صورت زیر است:



تعریف ریاضی این آوماتون به صورت $M = (\{q_0, q_1, q_2\}, \{0, 1\}, \delta, q_0, \{q_1\})$ می‌باشد که در آن تابع گذر حالت به صورت زیر تعریف شده است:

$$\delta(q_0, 0) = q_0$$

$$\delta(q_0, 1) = q_1$$

$$\delta(q_1, 0) = q_0$$

$$\delta(q_1, 1) = q_2$$

$$\delta(q_2, 0) = q_1$$

$$\delta(q_2, 1) = q_2$$

که نمایش آن با جدول گذر حالت به صورت زیر است:

	0	1
q_0	q_0	q_1
q_1	q_0	q_2
q_2	q_1	q_2

با نمایش پیکربندی هرگام به صورت (ادامه‌ی ورودی، حالت فعلی)، آوماتون فوق ورودی خود را که رشته‌ی $w = 0111$ است، به صورت زیر مصرف می‌کند:

$$(q_0, 0111) \vdash (q_0, 111) \vdash (q_1, 11) \vdash (q_2, 1) \vdash (q_1, \lambda)$$

و چون رشته‌ی ورودی تمام شد و حالت q_1 یک حالت نهایی برای این آوماتون است، رشته‌ی w توسط این آوماتون پذیرفته می‌شود.

اما اگر رشته‌ی $w = 1^0$ را به عنوان ورودی به آتوماتون می‌دادیم:

$$(q_0, 1^0) \vdash (q_1, 0^0) \vdash (q_0, 0) \vdash (q_0, \lambda)$$

رشته‌ی ورودی تمام می‌شد اما ماشین در یک حالت غیرنهایی توقف می‌کرد؛ پس w پذیرفته نمی‌شد.



◀ **تذکر** به نمایش وضعیت آتوماتون در هر گام به صورت (ادامه‌ی ورودی، حالت فعلی)، یک بیکربندی گفته می‌شود. حرکت بین بیکربندیها با نماد \vdash توصیف می‌شود.

تعریف تابع گذر حالت گسترش‌یافته. تابع گذر حالت گسترش‌یافته (δ^*) مشابه δ تعریف می‌شود، با این تفاوت که آرگومان دوم آن به جای یک نماد الفبا، یک رشته است:

$$\delta^* : Q \times \Sigma^* \rightarrow Q$$

و به صورت بازگشتی تعریف می‌گردد:

$$\begin{aligned} \delta^*(q, \lambda) &= q, \quad q \in Q, w \in \Sigma^* \\ \delta^*(q, wa) &= \delta(\delta^*(q, w), a), \quad q \in Q, w \in \Sigma^*, a \in \Sigma \end{aligned}$$



مثال

برای محاسبه‌ی $\delta^*(q_1, 011)$ در مثال قبلی به صورت زیر عمل می‌کنیم:

$$\begin{aligned} \delta^*(q_1, 011) &= \delta(\delta^*(q_1, 01), 1) \\ \delta^*(q_1, 01) &= \delta(\delta^*(q_1, 0), 1) \\ \delta^*(q_1, 0) &= \delta(\delta^*(q_1, \lambda), 0) \\ \delta^*(q_1, \lambda) &= q_1 \end{aligned}$$

پس

$$\begin{aligned} \delta^*(q_1, 0) &= \delta(q_1, 0) = q_0 \\ \delta^*(q_1, 01) &= \delta(q_0, 1) = q_1 \\ \delta^*(q_1, 011) &= \delta(q_1, 1) = q_2 \end{aligned}$$



◀ آرگومان اول δ می‌تواند یک مجموعه از حالات $P \subseteq Q$ باشد که در این صورت به شکل زیر تعریف می‌شود:

$$\delta(P, a) = \bigcup_{p \in P} \delta(p, a), \quad a \in \Sigma$$

۲-۱-۲ زبان یک DFA

زبان یک DFA، مجموعه‌ی تمام رشته‌هایی است که توسط آوماتون پذیرفته می‌شود.

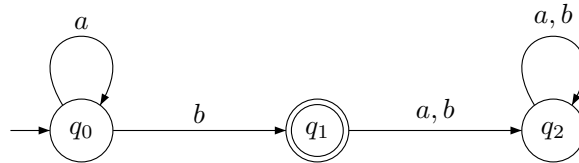
زبان پذیرفته شده توسط آوماتون متاهی $M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$ عبارت است از مجموعه‌ی

تعریف

$$L(M) = \{w \in \Sigma^* : \delta^*(q_0, w) \in F\}$$

مثال

زبان پذیرفته شده توسط آوماتون متاهی زیر، عبارت است از $L = \{a^n b : n \geq 0\}$.



◀ **تذکر** δ و δ^* توابع نام هستند (یعنی روی کل دامنه عمل می‌کنند). به عبارت دیگر، تمام رشته‌های Σ^* را پردازش کرده، آن‌ها را قبول یا رد می‌کند.

تعریف پذیرش یک رشته. اگر پس از اتمام رشته، آوماتون در یکی از حالات نهایی خود باشد، آن رشته پذیرفته می‌شود.

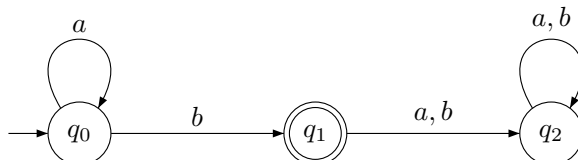
تعریف عدم پذیرش یک رشته. اگر پس از اتمام رشته، آوماتون در یکی از حالات غیر نهایی خود باشد، آن رشته رد می‌شود.

تعریف حالت تله (trap). حالت تله یک حالت غیرنهایی است که آوماتون با ورود به آن دیگر از آن خارج نمی‌شود. حالت تله دنباله‌ی رشته را مصرف می‌کند تا تمام شود.

هرگاه در تعریف تابع گذر، گذر حالت با یکی از عناصر الفبا مشخص نباشد، با آن عنصر وارد حالت تله می‌شویم.

مثال

در آتوماتون متناهی زیر، حالت q_2 یک حالت تله است:



عملگر \vdash_M عملگر \vdash_M برای توصیف دنباله‌ای از گذرهای یک آتوماتون M استفاده می‌شود:

$$\vdash_M: (Q \times \Sigma^*) \rightarrow (Q \times \Sigma^*)$$

اگر $M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$ یک DFA باشد G_M گراف گذر حالت مربوط به آن باشد، در این صورت

قضیه

$$\forall q_i, q_j \in Q, w \in \Sigma^* \rightarrow \delta^*(q_i, w) = q_j$$

اگر و فقط اگر یک گشت (walk) با برچسب w از q_i به q_j موجود باشد.

$$(q_i, w) \vdash_M (q_j, w') \quad \text{iff} \quad w = \sigma w', \sigma \in \Sigma, \delta(q_i, \sigma) = q_j$$

۳-۱-۲ مکمل یک DFA

مکمل یک DFA. مکمل یک DFA M ، آتوماتونی است که زبان $\overline{L(M)}$ را می‌پذیرد.

تعریف

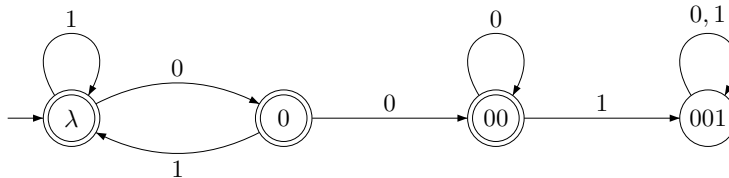
$$\overline{L(M)} = \{w \in \Sigma^* : \delta^*(q_0, w) \notin F\}$$

الگوریتم مکمل کردن یک DFA

- ۱) حالت تله را در صورت عدم وجود اضافه می‌کنیم.
- ۲) حالات نهایی را به حالات غیرنهایی و حالات غیرنهایی را به نهایی تبدیل می‌کنیم.

مثال

یک DFA برای پذیرش همه‌ی رشته‌های روی $\{0, 1\}^*$ بجز آنهایی که شامل زیررشته‌ی 001 هستند، به صورت زیر است:



نکته می‌تواند ورودی قبلی را به یاد آورد، اما نه از طریق حافظه، بلکه از طریق حالت فعلی آن.

۴-۱-۲ ترکیب DFAها

اگر $M_1 = (Q_1, \Sigma, \delta_1, q_{0_1}, F_1)$ یک DFA برای پذیرش زبان $L_1 = L(M_1)$ باشد و نیز $M_2 = (Q_2, \Sigma, \delta_2, q_{0_2}, F_2)$ یک DFA برای پذیرش زبان $L_2 = L(M_2)$ باشد، آن‌گاه برای اجتماع، اشتراک و تفاضل L_1 و L_2 DFAی $M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$ را می‌توان به صورت زیر به دست آورد:

$$Q = Q_1 \times Q_2$$

$$\delta((q_1, q_2), a) = (\delta_1(q_1, a), \delta_2(q_2, a)) \quad , q_1 \in Q_1, q_2 \in Q_2, a \in \Sigma$$

$$q_0 = (q_{0_1}, q_{0_2})$$

$L(M)$	$(q_1, q_2) \in F$
$L(M_1) \cup L(M_2)$	$q_1 \in F_1 \vee q_2 \in F_2$
$L(M_1) \cap L(M_2)$	$q_1 \in F_1 \wedge q_2 \in F_2$
$L(M_1) - L(M_2)$	$q_1 \in F_1 \wedge q_2 \notin F_2$

۵-۱-۲ قضایایی در مورد DFA

- اگر یک DFA با k حالت رشته‌ی w با طول بیشتر از $k - 1$ را بپذیرد، آن‌گاه زبان پذیرفته شده توسط آن نامتناهی است.
- اگر یک DFA با k حالت رشته‌ی w را بپذیرد، حتماً رشته‌ای با طول کمتر از k را خواهد پذیرفت.
- اگر یک DFA با k حالت، یک زبان نامتناهی را بپذیرد، رشته‌ای مانند w با طول $k \leq |w| \leq 2k$ را خواهد پذیرفت.
- شرط لازم و کافی برای آن‌که یک DFA زبان Σ^* را بپذیرد، آن است که تمامی حالات دسترس‌پذیر آن، حالت نهایی باشد.

- شرط لازم و کافی برای آن که یک DFA زبان \emptyset را بپذیرد، آن است که تمامی حالات دسترس پذیر آن، حالت غیرنهایی باشد.
- شرط لازم و کافی برای آن که یک DFA رشته λ را بپذیرد، آن است که حالت شروع آن حالت نهایی هم باشد.

۲-۲ زبان منظم

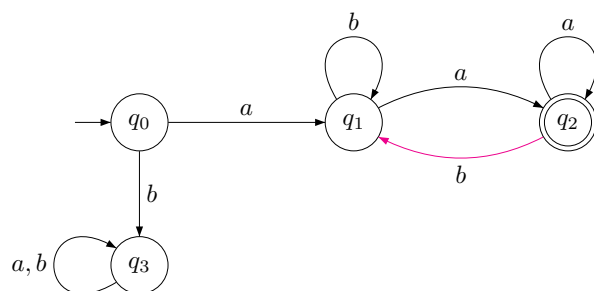
تعریف زبان منظم. زبان L منظم نام دارد، اگر و فقط اگر یک DFA مانند M موجود باشد که $L = L(M)$

نتیجه

هر زبان منظم توسط یک DFA پذیرفته می شود.

مثال

زبان $L = \{awa : w \in \{a, b\}^*\}$ یک زبان منظم است، زیرا برای آن DFAی زیر وجود دارد:



۳-۲ اتوماتون متناهی غیرقطعی

تعریف اتوماتون متناهی حالت غیرقطعی (NFA). یک NFA همانند DFA است، با این تفاوت که تابع گذر حالت آن به صورت زیر تعریف می شود:

$$\delta : Q \times \Sigma \rightarrow 2^Q$$

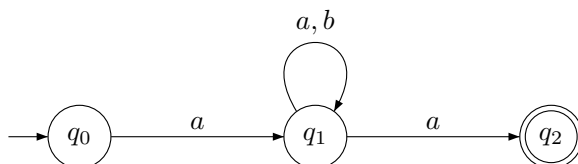
◀ **نکته** DFA خواناتر است، اما NFA معمولاً جمع و جورتر است.

◀ برد تابع δ مجموعه‌ی توانی 2^Q است، بنابراین مقدار آن زیرمجموعه‌ای از Q است.

◀ ممکن است داشته باشیم $\delta(q_1, a) = \emptyset$ ، یعنی با ورودی a هیچ تغییر حالتی نداریم (\emptyset معادل حالت تله است).

مثال

شکل زیر یک نمونه آوماتون متناهی حالت غیرقطعی را نشان می‌دهد:



تعریف

آوماتون متناهی حالت غیرقطعی با حرکات λ (λ -NFA). یک λ -NFA همانند NFA است، با این تفاوت که تابع گذر حالت آن به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$\delta : Q \times (\Sigma \cup \{\lambda\}) \rightarrow 2^Q$$

یعنی λ به عنوان ورودی قابل قبول است.

مفهوم حرکت با ورودی λ حرکت λ به معنی گذر حالت بدون مصرف ورودی (مصرف انرژی) است. به عبارت دیگر تغییر حالت انجام می‌شود ولی مکانیزم خواندن ورودی متوقف می‌ماند.

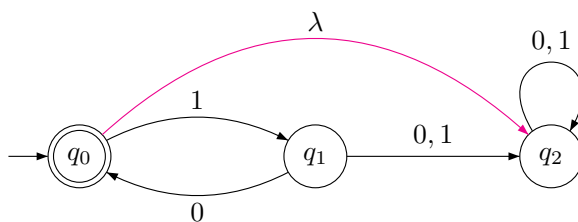
تابع گذر گسترش یافته برای NFA

$$\delta^* : Q \times \Sigma^* \rightarrow 2^Q$$

$$\begin{aligned} \delta^*(q, \lambda) &= \{q\} \\ \delta^*(q, wa) &= \{p : \exists r \in \delta^*(q, w), p \in \delta(r, a)\} \end{aligned}$$

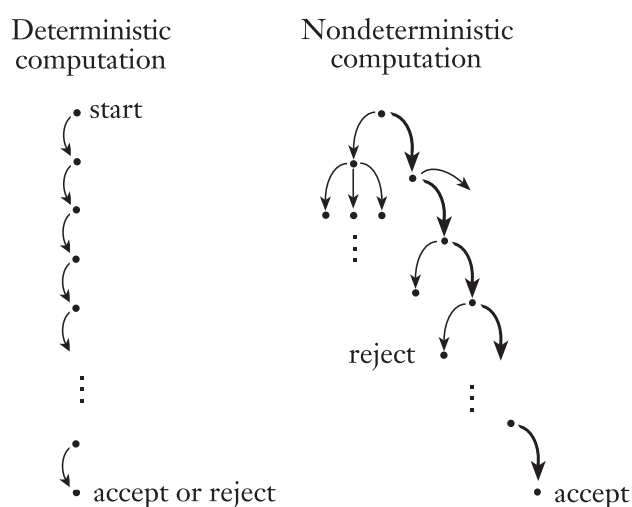
مثال

شکل زیر یک نمونه آوماتون متناهی حالت غیرقطعی با حرکات λ را نشان می‌دهد:



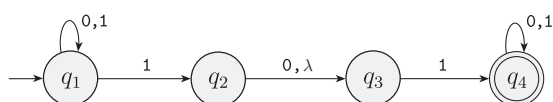
۱-۳-۲ معنای عدم قطعیت

ماشین غیرقطعی می‌تواند به صورت غیرقطعی تصمیم‌گیری صحیح را انجام دهد (بدون عقب‌گرد): می‌توان تصور کرد که تعداد نامتناهی پردازنده وجود دارد. هرگاه با یک حرف ورودی چند مسیر وجود داشت، یک پردازنده جدید فعال می‌شود و هر مسیر با ادامه‌ی ورودی توسط یک پردازنده دنبال می‌شود. هرگاه یکی از پردازنده‌ها به حالت نهایی رسید، به بقیه‌ی پردازنده‌ها سیگنال توقف می‌دهد. (به جای بی‌نهایت پردازنده، می‌توان فرض کرد که آتوماتون قابلیت تولید مثل دارد و هرگاه به چند گزینه می‌رسد، خودش را تکثیر می‌کند.)

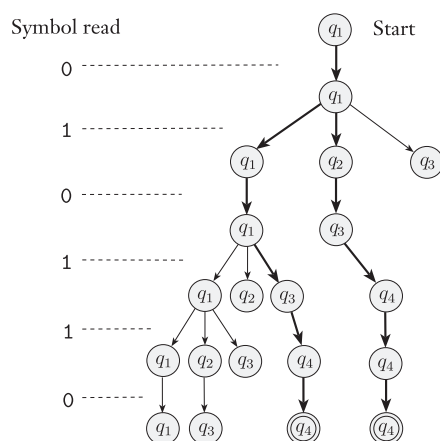


مثال

NFAی زیر را در نظر بگیرید:



حرکت‌های این آتوماتون غیرقطعی بر روی رشته‌ی $0^1 1^0 1^1 0^1$ با درخت زیر قابل نمایش است:



- ◀ عدم قطعیت مکانیزم مؤثری برای توصیف زبان‌های پیچیده است (مثلاً $\{a^3\} \cup \{a^{2n} : n \geq 1\}$).
- ◀ از اتوماتای غیرقطعی می‌توان برای توصیف الگوریتم‌های جستجو با عقبگرد استفاده کرد.

۲-۳-۲ زبان یک NFA

تعریف

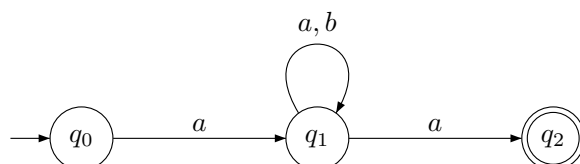
زبان یک NFA مانند M عبارت است از مجموعه‌ی:

$$L(M) = \{w \in \Sigma^* : \delta(q_0, w) \cap F \neq \emptyset\}$$

یعنی ممکن است چند راه برای پذیرش یک رشته موجود باشد.

مثال

برای زبان $L = \{awa : w \in \{a, b\}^*\}$ می‌توان NFA زیر را ارائه کرد:



۴-۲ هم‌ارزی DFA و NFA

تعریف

دو اتوماتون هم‌ارز. اتوماتون‌های M_1 و M_2 هم‌ارز هستند اگر و فقط اگر هر دو یک زبان را بپذیرند.

$$M_1 \equiv M_2 \quad \text{iff} \quad L(M_1) = L(M_2)$$

قضیه

اگر L زبان پذیرفته شده توسط NFA $M_N = (Q_N, \Sigma, \delta_N, q_0, F_N)$ باشد، آنگاه یک DFA به صورت $M_D = (Q_D, \Sigma, \delta_D, \{q_0\}, F_D)$ وجود دارد به طوری که $L = L(M_D)$.

- ◀ برای هر NFA، یک DFA وجود دارد که همان زبان را می‌پذیرد. به عبارت دیگر، قدرت NFA و DFA برابر است.

الگوریتم تبدیل NFA به DFA

- هر حالت DFA به صورت زیرمجموعه‌ای از حالات NFA است:

$$Q_D = 2^{Q_N}$$

- تابع گذر حالت برای هر حالت $\{q_0, q_1, \dots, q_n\}$ به صورت زیر تعیین می‌شود:

$$\delta_D(\{q_0, q_1, \dots, q_n\}, a) = \bigcup_{i=0}^n \delta_N(q_i, a) = \{p_0, p_1, \dots, p_m\}$$

- مجموعه‌ی حالات نهایی F_D شامل حالت‌هایی از Q_D خواهد بود که حداقل یکی از عناصر F_N در آنها باشد.

- حالت اولیه‌ی DFA به صورت $q_{0_D} = \{q_{0_N}\}$ می‌باشد.

نتیجه زبان پذیرفته شده توسط NFA یک زبان منظم است.

نتیجه

اگر L زبان پذیرفته شده توسط λ -NFA $M_\lambda = (Q_\lambda, \Sigma, \delta_\lambda, q_{0_\lambda}, F_\lambda)$ باشد، آنگاه یک NFA به صورت $M_D = (Q_N, \Sigma, \delta_N, q_{0_N}, F_N)$ وجود دارد به طوری که $L = L(M_N)$.

قضیه

◀ برای هر λ -NFA، یک NFA وجود دارد که همان زبان را می‌پذیرد. به عبارت دیگر، قدرت λ -NFA و NFA برابر است.

الگوریتم تبدیل λ -NFA به NFA

- مجموعه‌ی حالات λ -NFA و NFA با هم برابر است.

$$Q_N = Q_\lambda$$

- تابع گذر حالت برای NFA به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$\delta_N(q, a) = \delta_\lambda(\delta_\lambda^*(q, \lambda), a)$$

که در آن $\delta_\lambda^*(q, \lambda)$ مجموعه‌ی تمام حالتی است که از حالت q تنها با حرکات λ (بدون مصرف ورودی) می‌توان به آنها رسید:

$$\delta_\lambda^*(q, \lambda) = \lambda\text{-closure}(q)$$

و به معنی آن است که وقتی در حالت q هستیم، ممکن است در چه حالتی باشیم و از حالت‌ها با همان ورودی به چه حالت‌هایی وارد می‌شویم.

- حالت اولیه‌ی λ -NFA و NFA یکسان است:

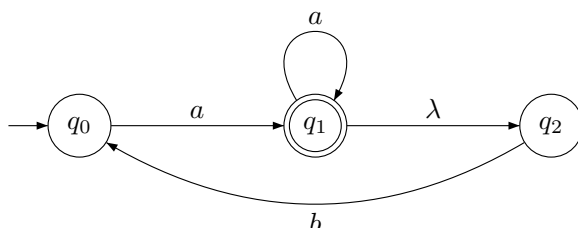
$$q_{0_N} = q_{0_\lambda}$$

- مجموعه‌ی حالات نهایی NFA به صورت زیر تعیین می‌شود:

$$F_N = F_\lambda \cup \{q_i : \delta_\lambda^*(q_i, \lambda) \cap F_\lambda \neq \emptyset\}$$

مثال

می‌خواهیم تابع δ_N را برای NFA معادل با λ -NFA را به دست آوریم:

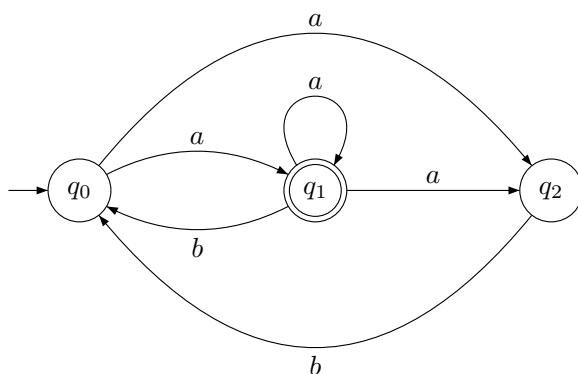


$$\lambda\text{-closure}(q_0) = \{q_0\}, \quad \lambda\text{-closure}(q_1) = \{q_1, q_2\}, \quad \lambda\text{-closure}(q_2) = \{q_2\}$$

جدول گذر حالت برای δ_N به صورت زیر است:

	a	b
q_0	$\{q_1, q_2\}$	$\{ \}$
q_1	$\{q_1, q_2\}$	$\{q_0\}$
q_2	$\{ \}$	$\{q_0\}$

گراف گذر حالت نیز به صورت زیر به دست می‌آید:



ملاحظه می‌شود که تعداد حالت‌های آتوماتون تغییری نکرده است، اما پس از حذف گذر λ تعدادی یال جدید به گراف اضافه شده است.

تذکر تعداد گام‌های یک ماشین (NFA، DFA یا λ -NFA) برای پردازش رشته‌ی w برابر با $O(|w|)$ است. به عبارت دیگر، زمان پردازش در آتوماتون متناهی، خطی است.

۵-۲ کاهش تعداد حالات یک اتوماتون متناهی قطعی

یک DFA زبان منحصر به فردی را می‌پذیرد، اما عکس آن صادق نیست، یعنی DFAهای مختلفی برای پذیرش یک زبان وجود دارد. به عبارت دیگر، دو DFA ممکن است معادل باشند، اما تعداد حالات آنها متفاوت باشد.

برای کاهش تعداد حالات می‌توان از قواعد زیر استفاده کرد:

- ◀ حالت تله را می‌توان با تمام گذرهایش نادیده گرفت.
- ◀ حالت‌های دسترس‌ناپذیر از q را می‌توان با همه‌ی گذرهایش از DFA حذف کرد. با بررسی مسیرها از حالت شروع، حالتی که در این مسیرها قرار ندارند، دسترس‌ناپذیرند.
- ◀ حالت‌های تکراری DFA (حالت‌های تمایزناپذیر/ معادل) را نیز می‌توان ادغام نمود.

تعریف حالت‌های تمایزناپذیر/ معادل. دو حالت p و q از یک DFA را تمایزناپذیر (یا معادل) می‌گوییم، اگر

$$\delta^*(p, w) \in F \Rightarrow \delta^*(q, w) \in F, \forall w \in \Sigma^*$$

و

$$\delta^*(p, w) \notin F \Rightarrow \delta^*(q, w) \notin F, \forall w \in \Sigma^*$$

تمایزناپذیری دارای خاصیت هم‌ارزی است.

تعریف حالت‌های تمایزناپذیر/ معادل (تعریف بازگشتی). دو حالت p و q را معادل مرتبه صفر گویند و می‌نویسند $p \equiv_0 q$ هرگاه هر دوی این حالت‌ها نهایی یا هر دو غیرنهایی باشد.

$$p \equiv_0 q \quad \text{iff} \quad p, q \in F \vee p, q \notin F$$

دو حالت p و q را معادل مرتبه k گویند و می‌نویسند $p \equiv_k q$ هرگاه p و q معادل مرتبه‌ی $k-1$ بوده و به ازای هر $a \in \Sigma$ و $\delta(p, a)$ و $\delta(q, a)$ هم معادل مرتبه‌ی $k-1$ باشد.

$$p \equiv_k q \quad \text{iff} \quad p \equiv_{k-1} q \wedge \forall a \in \Sigma (\delta(p, a) \equiv_{k-1} \delta(q, a))$$

دو حالت p و q را معادل (تمایزناپذیر) گویند اگر و فقط اگر از همه‌ی مرتبه‌ها معادل باشند:

$$p \equiv q \quad \text{iff} \quad \forall k \geq 0 \quad p \equiv_k q$$

الگوریتیم یافتن حالت‌های معادل برای می‌نیم‌سازی یک DFA

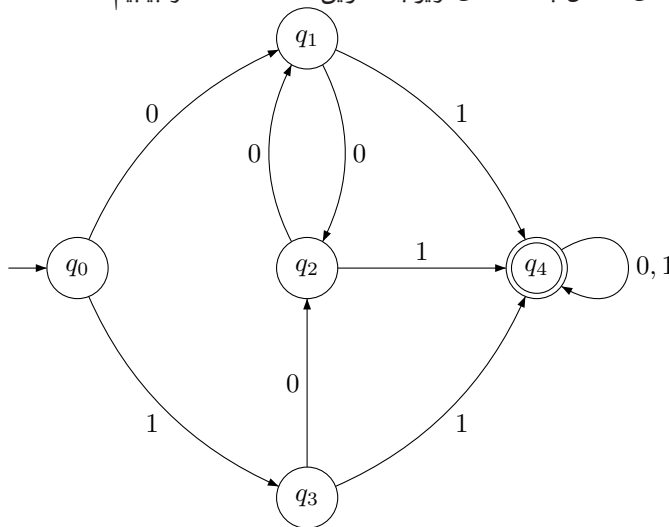
- حالت‌های دسترس‌ناپذیر را حذف کنید.
- از $k \leftarrow 0$ شروع کنید.
- تاوقتی که دیگر هیچ دو حالت معادل جدیدی وجود ندارد:
 - حالت‌های معادل مرتبه‌ی k را بیابید و آنها را با یک نام مشترک مجدداً نام‌گذاری کنید.
 - تابع‌گذر حالت را با جایگذاری نام مشترک جدید برای حالت‌های معادل بازنویسی کنید.
 - $k \leftarrow k + 1$

قضیه

اگر M یک DFA باشد، الگوریتیم می‌نیم‌سازی یک DFA دیگر به نام \hat{M} برمی‌گرداند که $L(M) = L(\hat{M})$. به علاوه \hat{M} می‌نیم است. به این معنا که هیچ DFA دیگری با تعداد حالت کمتر که $L(M)$ را بپذیرد وجود ندارد.

مثال

می‌خواهیم DFA معادل با DFA زیر با کمترین تعداد حالات را بیابیم:



نخست، جدول‌گذر حالت را برای این DFA ایجاد می‌کنیم و در آن حالات نهایی و غیرنهایی را تفکیک می‌کنیم (تعیین حالات معادل مرتبه‌ی صفر):

	0	1	
q_0	q_1	q_3	g_0
q_1	q_2	q_4	
q_2	q_1	q_4	
q_3	q_2	q_4	
q_4	q_4	q_4	g_2

یعنی،

	۰	۱	
q_0	g_1^0	g_1^0	
q_1	g_1^0	g_2^0	
q_2	g_1^0	g_2^0	g_1^0
q_3	g_1^0	g_2^0	
q_4	g_2^0	g_2^0	g_2^0

سپس از روی معادل‌های مرتبه‌ی صفر، معادل‌های مرتبه‌ی یک را تفکیک می‌کنیم:

	۰	۱	
q_0	g_2^1	g_2^1	g_1^1
q_1	g_2^1	g_3^1	
q_2	g_2^1	g_3^1	g_2^1
q_3	g_2^1	g_3^1	
q_4	g_3^1	g_3^1	g_3^1

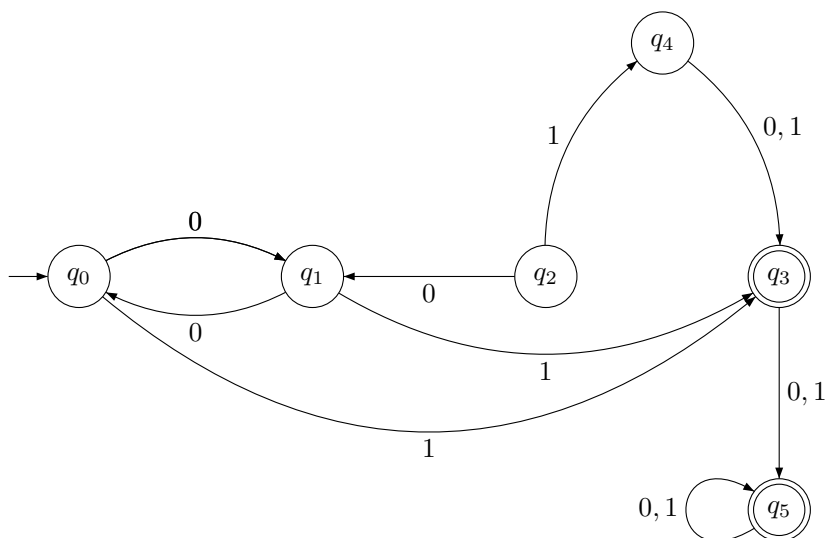
در اینجا کلیه‌ی حالت‌های تمایزناپذیر مشخص شده‌اند: حالت‌های q_1 ، q_2 و q_3 معادل هستند و در نهایت جدول گذر حالت برای DFA می‌نیمال به صورت زیر خواهد بود:

	۰	۱
g_1	g_2	g_2
g_2	g_2	g_3
g_3	g_3	g_3

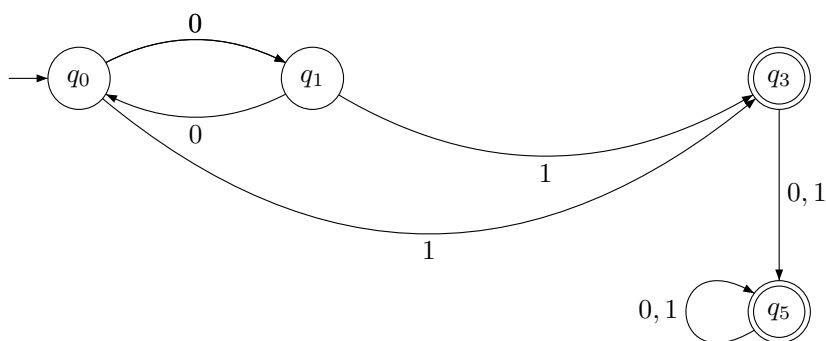
که در آن g_1 حالت آغازین و g_3 حالت نهایی است.

مثال

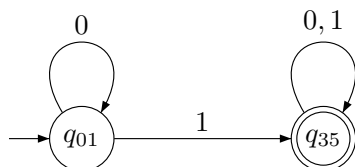
می‌خواهیم DFA معادل با DFAی زیر با کمترین تعداد حالات را بیابیم:



ابتدا حالت‌های دسترس‌ناپذیر را کنار می‌گذاریم. حالت دسترس‌ناپذیر، حالتی است که هیچ مسیری با شروع از حالت آغازین بدان ختم نشود. در اتوماتون فوق، حالت q_2 و به تبع آن حالت q_4 دسترس‌ناپذیر هستند؛ بنابراین می‌توان آنها را از دیاگرام فوق حذف کرد:



حال مشاهده می‌شود که حالت‌های q_0 و q_1 با هم معادل هستند و همچنین حالت‌های q_3 و q_5 نیز معادل می‌باشند: هر دو حالت q_0 و q_1 با دیدن یک ۱ وارد حالت نهایی q_3 می‌شوند. حالت q_0 تعداد زوجی ۰ و حالت q_1 تعداد فردی ۰ صفر را در یک حلقه مصرف می‌کنند. در مجموع می‌توان هر دو را یک حالت q_{01} در نظر گرفت که تعدادی صفر را مصرف می‌کند و سپس با دیدن یک ۱ وارد یک حالت پایانی می‌شود. حالت q_3 یک حالت نهایی است که با دیدن ۰ یا ۱ وارد یک حالت نهایی دیگر q_{35} می‌شود. در این حالت نیز ۰ یا ۱ دیده شده در همان حالت مصرف می‌شود. پس می‌توان هر دوی این حالات را به عنوان یک حالت نهایی q_{35} در نظر گرفت که هر نماد ورودی را در خودش مصرف می‌کند:



استفاده از روال کاهش حالات DFA نیز ما را به همین نتیجه می‌رساند.

مراجع

- [1] P. Linz, **An Introduction to Formal Languages and Automata**, 5th Ed., Jones and Bartlett, 2012.
- [2] M. Sipser, **Introduction to the Theory of Computation**, 3rd Ed., Cengage Learning, 2013.