2. 有限オートマトン(1):
(テキスト2.1~2.3.4)

2.1. 直感的説明

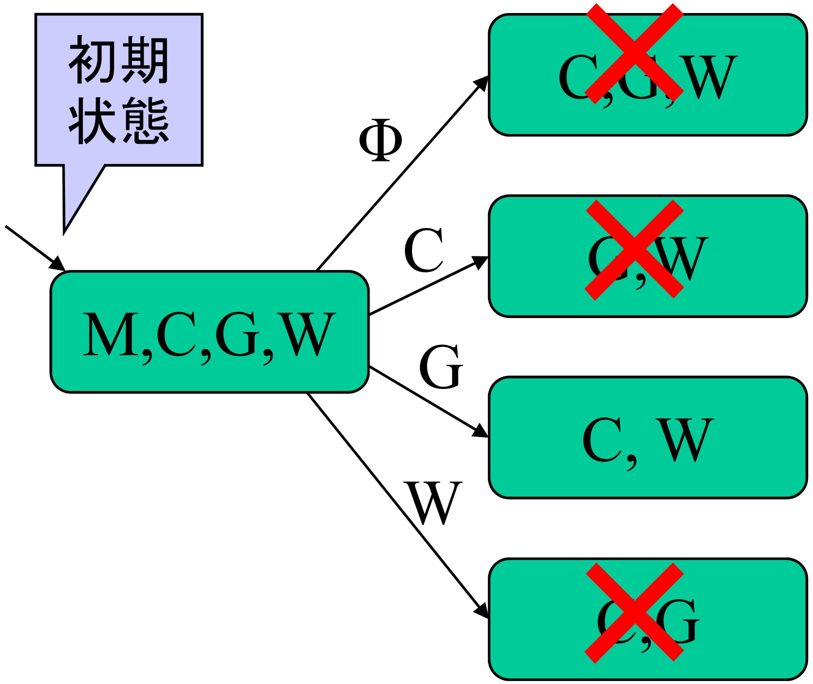
- 有限オートマトン(DFA; Deterministic Finite Automata) とは「状態を持つ機械」のモデル
  - 例 : 船による運搬問題
    - 川の左岸に狼(W)、羊(G)、キャベツ(C)を持った運搬人(M)がいる。
    - Mがいないと、WはGを、GはCを食べてしまう。
    - 船にはM以外には高々1つしか乗せられない。
    - 川の右岸に運搬する方法を求めよ。

2.1. 直感的説明

- DFA＝「状態を持つ機械」
  - 船による運搬問題
    - 状態: 左岸にいるものの集合
    - 入力: 船で人間が運ぶもの
      - 初期状態は{M,C,G,W}, 受理状態は{Φ}

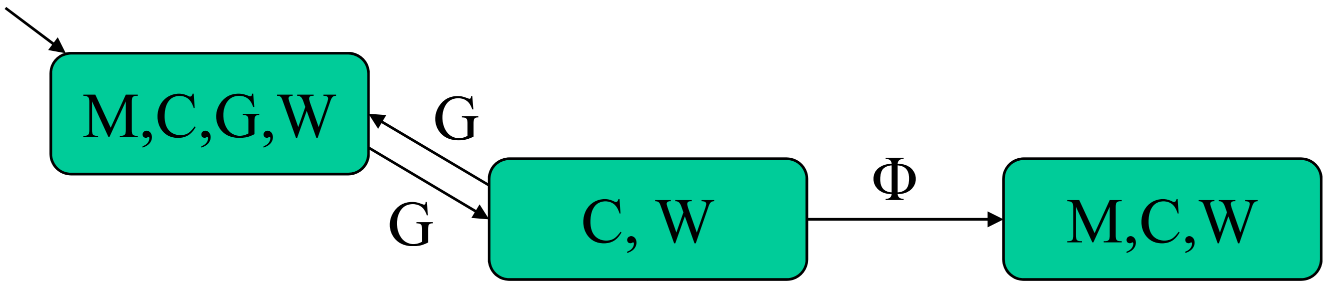
2.1. 直感的説明

- 船による運搬問題の状態遷移図



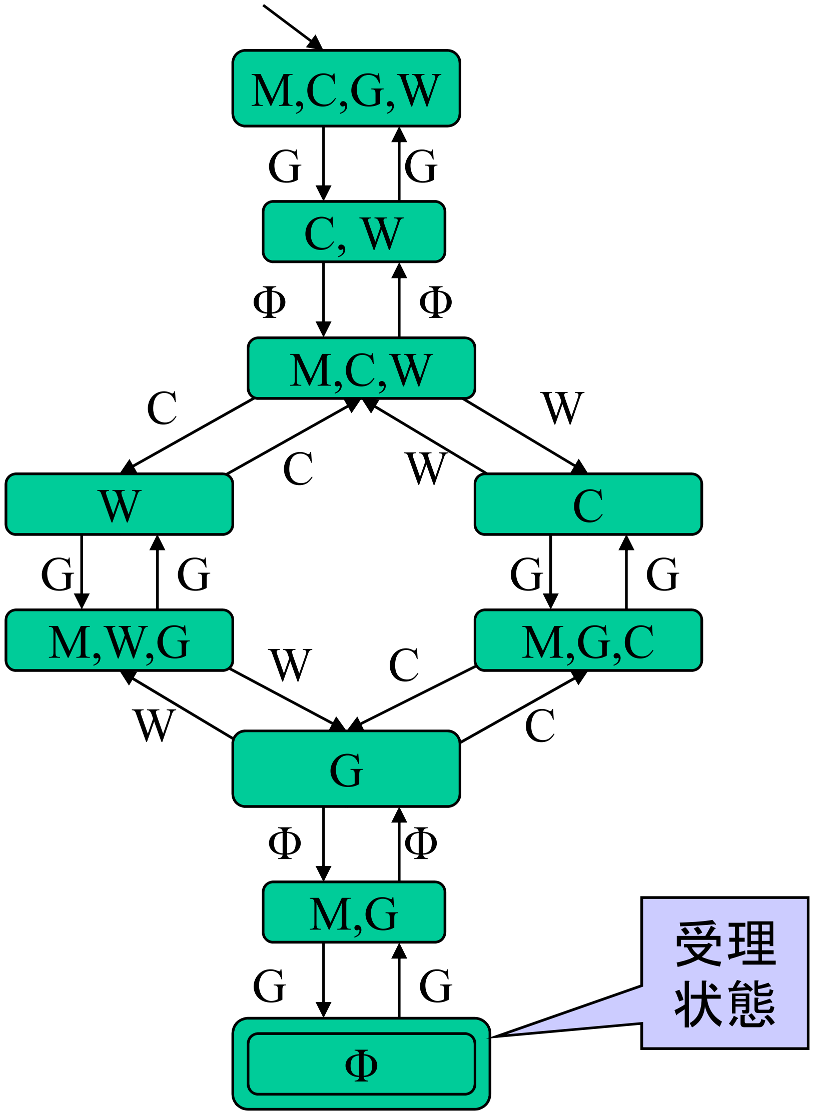
2.1. 直感的説明

- 船による運搬問題の状態遷移図



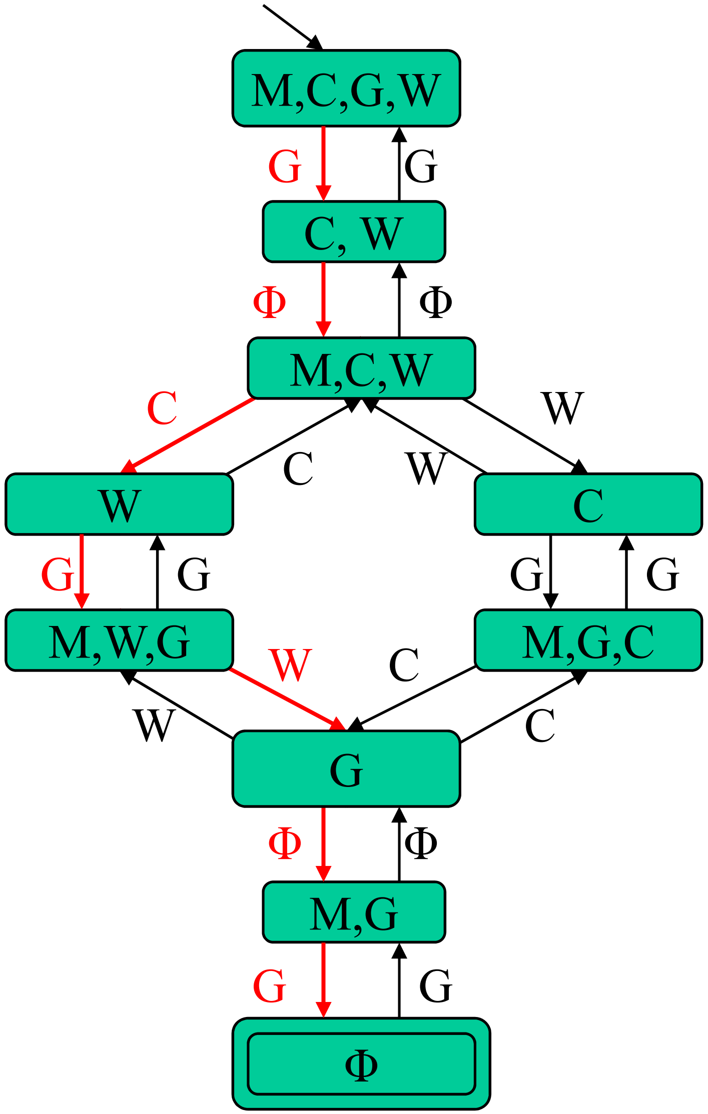
2.1. 直感的説明

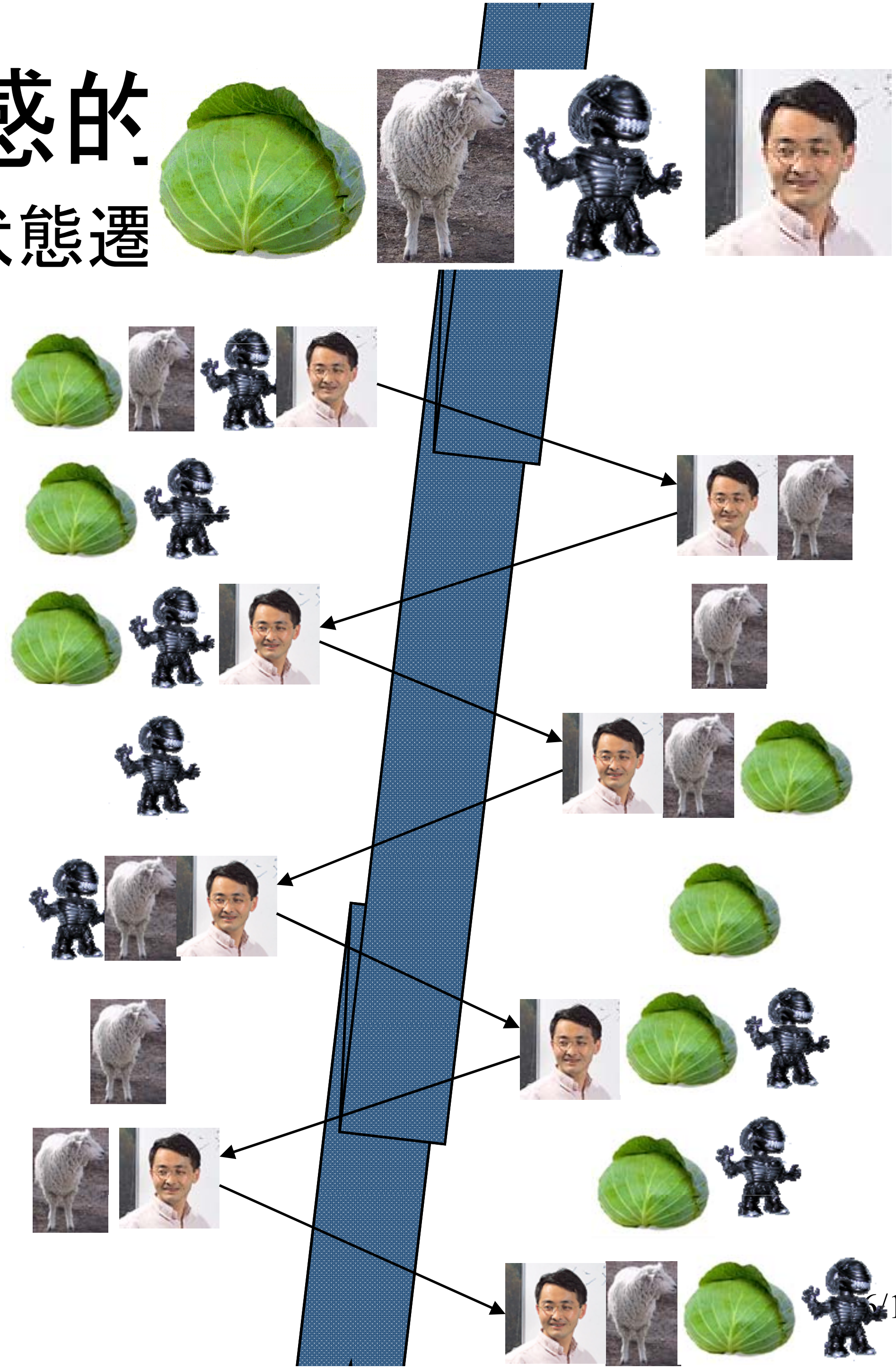
- 船による運搬問題の状態遷移図



2.1. 直感的

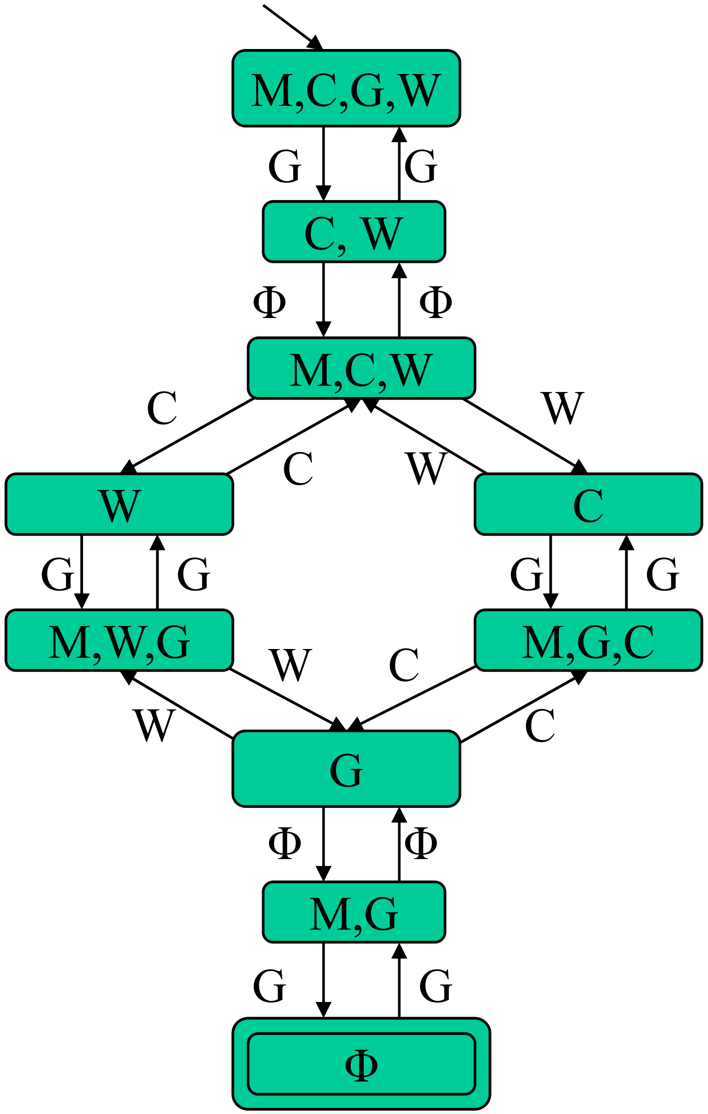
- 船による運搬問題の状態遷





2.1. 直感的説明

- 船による運搬問題の状態遷移図



- 「解」は「初期状態」から「受理状態」へたどりつく任意の路
- 無限に解がある
- 以下の二つを理論的に保証できる(手数＝船に乗る回数)
  1. 手数が7の解が存在する
  2. 手数が7未満の解は存在しない

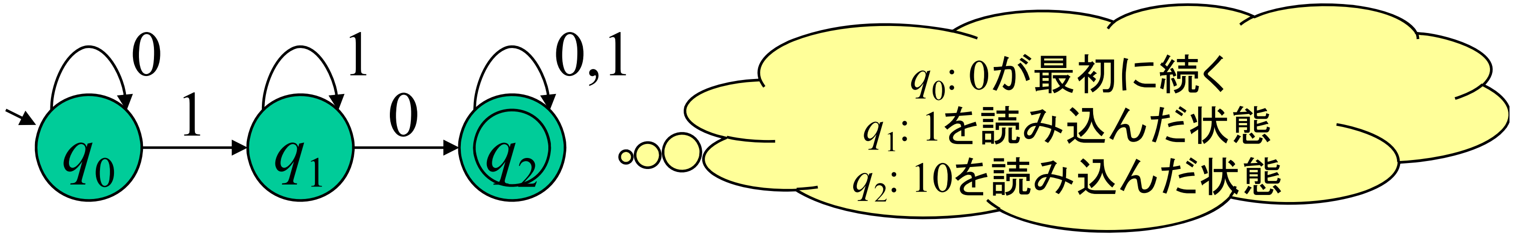
2.2. 決定性有限オートマトンの形式的定義

- 決定性有限オートマトン(DFA)の定義
  1. 状態(state)の有限集合Q
  2. 入力記号(input symbols)の有限集合Σ
  3. 遷移関数(transition function)δ
     - 入力は(状態,入力記号)のペア;今の状態と、それへの入力
     - 出力は状態;次の状態
  4. 開始状態q ($q \in Q$)
  5. 受理状態(または最終状態)F ($F \subseteq Q$)

– DFA Aは$A=(Q,\Sigma,\delta,q,F)$の5つ組で表現される。

2.2. 決定性有限オートマトンの形式的定義

例:「0,1からなる文字列で、文字列10を含む」文字列



– 上記の言語を受理するDFA $A=(Q,\Sigma,\delta,q_0,F)$は次の通り:

– $Q = \{q_0,q_1,q_2\}$
– $\Sigma=\{0,1\}$
– δは右の表
– $F=\{q_2\}$

	q_0	q_1	q_2
0	q_0	q_2	q_2
1	q_1	q_1	q_2

– 形式的定義は

– 論文など、厳密性を要求される文章を書くとき
– 機械的・一般的に処理したいとき

に必要になる。

2.2. 決定性有限オートマトンの形式的定義

関数δは定義域は[Qの要素とΣの要素のペア]で、値域はQの要素

- 遷移関数δは
  - $\delta: Q \times \Sigma \rightarrow Q$

  を満たす関数。これを自然に拡張した
  - $\hat{\delta}: Q \times \Sigma^* \rightarrow Q$

  を次のように定義する。

本当は②は冗長

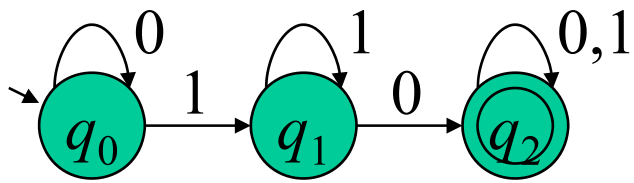
① $\hat{\delta}(q, \varepsilon) = q$ for any $q \in Q$
② $\hat{\delta}(q, a) = \delta(q, a)$ for any $a \in \Sigma$
③ $\hat{\delta}(q, w) = \delta(\hat{\delta}(q, w'), a)$ for $w = w'a \in \Sigma^+$

- DFA A の言語(より正確には DFA A によって受理される言語) $L(A)$ とは, $A=(Q,\Sigma,\delta,q_0,F)$に対し次のように定義される。

$$L(A) = \{ w \mid \hat{\delta}(q_0,w) \in F \}$$

2.2. 決定性有限オートマトンの形式的定義

例:「0,1からなる文字列で、文字列10を含む」文字列



– 上記の言語を受理するDFA $A=(Q,\Sigma,\delta,q_0,F)$は:
  - $Q = \{q_0,q_1,q_2\}$
  - $\Sigma=\{0,1\}$
  - δは右の表
  - $F=\{q_2\}$

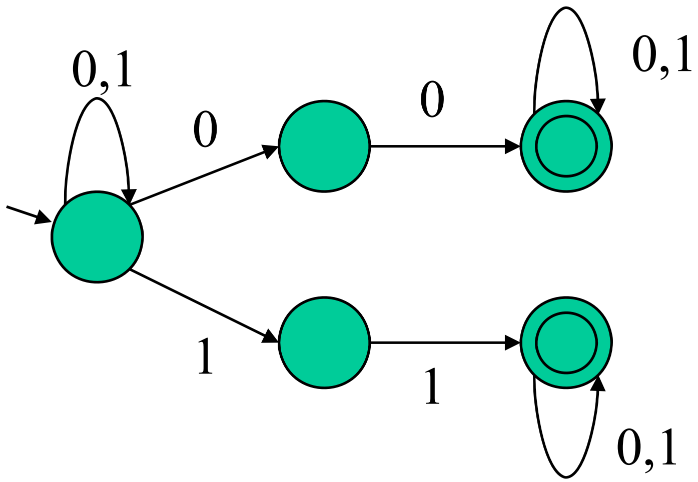
	q_0	q_1	q_2
0	q_0	q_2	q_2
1	q_1	q_1	q_2

1. 入力 00100 に対する動作例:
   $\hat{\delta}(q_0,00100)=\hat{\delta}(q_0,0100)=\hat{\delta}(q_0,100)=\hat{\delta}(q_1,00)=\hat{\delta}(q_2,0)=\delta(q_2,0)=q_2 \in F.$
2. 入力 00111 に対する動作例:
   $\hat{\delta}(q_0,00111)=\hat{\delta}(q_0,0111)=\hat{\delta}(q_0,111)=\hat{\delta}(q_1,11)=\hat{\delta}(q_1,1)=\delta(q_1,1)=q_1 \notin F.$

2.3. 非決定性有限オートマトン

- 例: $\Sigma=\{0,1\}$上の文字列で、'00'または '11' を含むもの

自然に思いつくオートマトン(?):



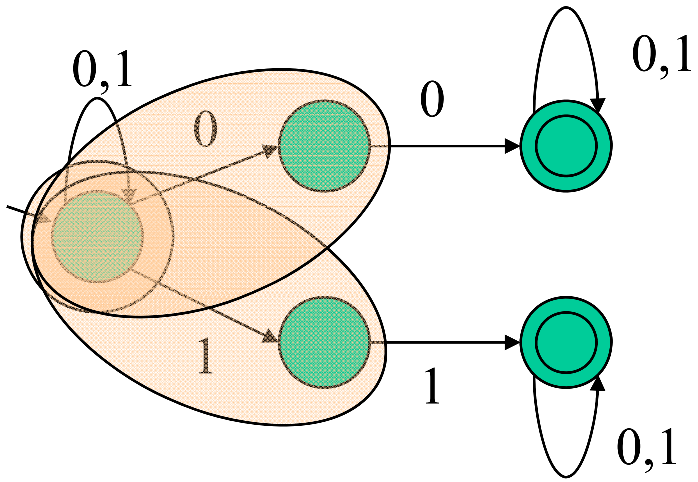
★入力に対する遷移先が1つではない

⇒非決定性有限オートマトン(NFA; Nondeterministic Finite Automaton)

2.3. 非決定性有限オートマトン

- 例: $\Sigma=\{0,1\}$上の文字列で、'00'または '11' を含むものを受理する非決定性有限オートマトン

入力 10101 に対する動作例

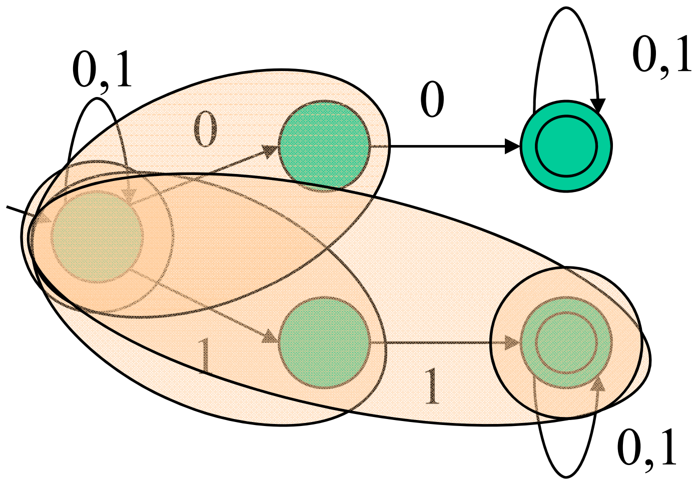


1 0 1 0 1

2.3. 非決定性有限オートマトン

- 例: $\Sigma=\{0,1\}$上の文字列で、'00'または '11' を含むものを受理する非決定性有限オートマトン

入力 10110 に対する動作例

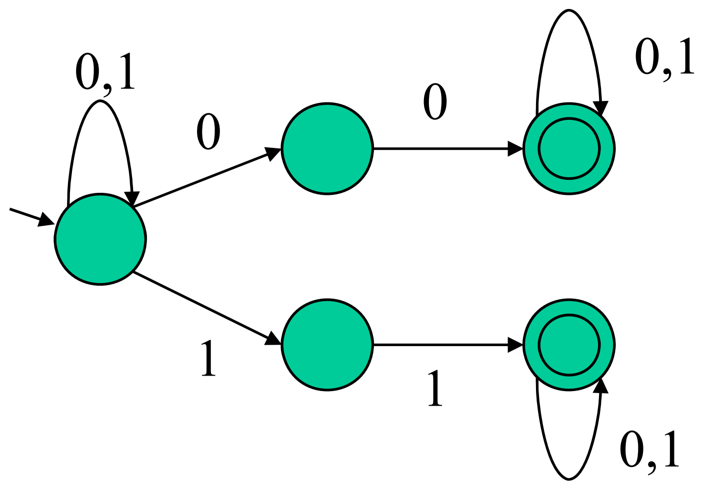


1 0 1 1 0

2.3. 非決定性有限オートマトン

- 非決定性有限オートマトン
  - 遷移先は ‘遷移可能なすべての状態の集合’
  - 受理の条件は ‘遷移した状態集合と受理状態が共通部分を持つ’

という2点が決定性有限オートマトンと違う。



2.3. 非決定性有限オートマトン

- 非決定性有限オートマトンの形式的定義

NFA $A=(Q,\Sigma,\delta,q_0,F)$

– Q,Σ,q_0,F は決定性と同じ

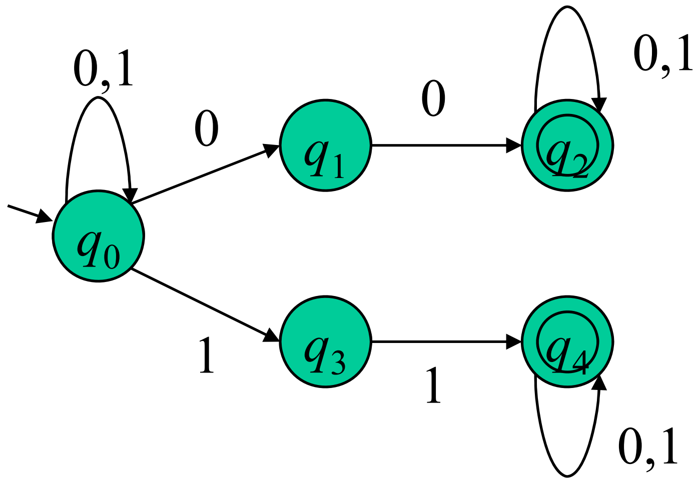
✓ δは

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

2^S: 集合Sのすべての部分集合の集合
Ex.: $2^{\{0,1\}}=\{\Phi,\{0\},\{1\},\{0,1\}\}$

✓ 受理の条件は ‘遷移した状態集合と受理状態が共通部分を持つ’

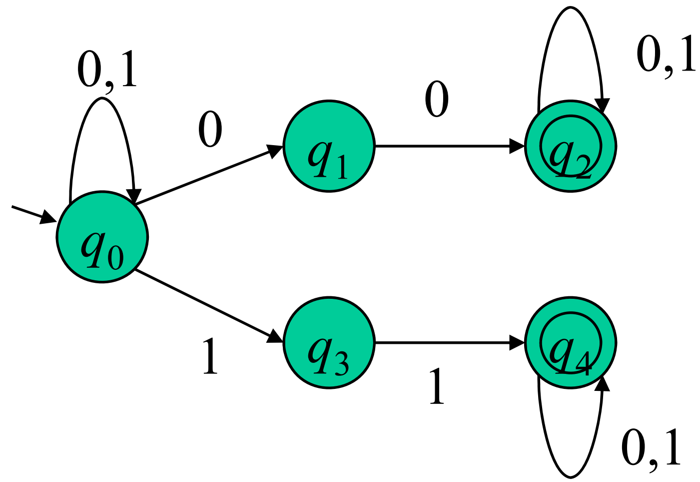
例: $A=(\{q_0,q_1,q_2,q_3,q_4\},\{0,1\},\delta,q_0,\{q_2,q_4\})$



2.3. 非決定性有限オートマトン

例: $A=(\{q_0,q_1,q_2,q_3,q_4\},\{0,1\},\delta,q_0,\{q_2,q_4\})$

δ	0	1
q_0	$\{q_0,q_1\}$	$\{q_0,q_3\}$
q_1	$\{q_2\}$	Φ
q_2	$\{q_2\}$	$\{q_2\}$
q_3	Φ	$\{q_4\}$
q_4	$\{q_4\}$	$\{q_4\}$



[状態,入力]から
[状態集合]への関数として

遷移関数δの自然な拡張$\hat{\delta}$も同様に定義できる。

2.3. 非決定性有限オートマトン

- NFA A の言語(より正確には NFA A によって受理される言語) $L(A)$ とは, A=(Q,Σ,δ,q_0,F)に対し次のように定義される。

$$L(A) = \{ w \mid \hat{\delta}(q_0,w) \cap F \neq \Phi \}$$

$C.f.$ DFAの場合は $L(A) = \{ w \mid \underline{\hat{\delta}(q_0,w) \in F} \}$ であった。