

Informatica Teorica

I prova in itinere del 6 Maggio 2009

Il tempo a disposizione è di 1h20

Esercizio 1 (9/13 punti)

Si consideri la seguente variante di automa a pila, detto *Automa a Pila Osservabile* (APO). L'automa è dotato di una pila con due testine. La prima testina si comporta esattamente come nel caso degli automi a pila standard: la lettura di un simbolo lo cancella dalla pila (*pop*); la scrittura permette di impilare una stringa (*push*). La seconda testina permette esclusivamente la *lettura* di un simbolo, e non è vincolata dalla politica LIFO della pila: ad ogni mossa l'automa può spostare la testina verso l'alto (comando U), verso il basso (comando D), oppure tenerla ferma (comando S).

Inizialmente la pila contiene il simbolo speciale Z_0 ed entrambe le testine sono ivi posizionate. Ogni transizione dipende dal valore in cima alla pila e dal valore in corrispondenza della testina in sola lettura.

Si noti che se la testina in lettura punta all'elemento in cima alla pila e l'operazione di *pop* non è seguita da una *push*, l'unica comando ammissibile per la testina è D.

1. Si formalizzi l'automa a pila osservabile (si scelga se in versione deterministica o nondeterministica), nonché le regole di funzionamento e di riconoscimento di stringhe (mediante le usuali nozioni di configurazione, transizione, accettazione, ecc.), considerando le ϵ -mosse.
2. Si confronti la potenza riconoscitiva degli APO con gli altri tipi di automi.

Esercizio 2 (6/13 punti)

Sia L un linguaggio di alfabeto $\{a, x, y, z\}$ tale che una stringa w appartiene a L se e solo se valgono le seguenti condizioni:

1. se w inizia con una sola a , allora finisce per z e non contiene la sottostringa xyx ;
2. se w non inizia per a , non c'è nessuna x in posizione i tale che $i \bmod 3 = 1$.

Si scriva l'automa di potenza minima in grado di riconoscere L e una grammatica che generi L.

Soluzioni

Esercizio 1

1. Un APO deterministico è una $(Q, I, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$ dove Q, I, O, q_0, Z_0 e F hanno lo stesso significato che negli automi a pila tradizionali. La funzione di transizione $\delta: Q \times I \cup \{\epsilon\} \times \Gamma \times \Gamma \rightarrow Q \times \Gamma^* \times M$, dove $M = \{U, S, D\}$, definisce, per ogni (q, i, γ, φ) , cioè stato corrente, carattere in input (oppure ϵ), simbolo in cima alla pila (letto mediante una pop) e simbolo a cui punta la testina aggiuntiva, lo stato prossimo q' , la stringa di simboli, eventualmente vuota, che viene scritta in cima alla pila e lo spostamento della testina aggiuntiva. Affinchè sia deterministico si richiede che se $\delta(q, \epsilon, A, B)$ è definito, allora $\delta(q, i, A, B)$ è indefinito per tutti gli $i \in I$.

Una configurazione di APO è una tupla $\langle q, x, \alpha \uparrow A \beta \rangle$ con $q \in Q, x \in I^*, \alpha, \beta \in \Gamma^*, A \in \Gamma$, dove q è lo stato dell'organo di controllo, x è la stringa in ingresso ancora da leggere, $\alpha \uparrow A \beta$ rappresenta il contenuto della pila e in particolare il simbolo \uparrow rappresenta la posizione della seconda testina (che punta al carattere successivo).

La configurazione iniziale dell'APO è $\langle q_0, x, \uparrow Z_0 \rangle$, dove x è la stringa in ingresso.

La relazione di transizione $|-$ tra due configurazioni c e c' è definita nel modo seguente.

Sia $c = \langle q, x, \alpha \uparrow A \beta \rangle$, sia $c' = \langle q', x', \alpha' \uparrow A' \beta' \rangle$, con $x = ix'$ e sia $\delta(q, i, A, B) = \langle q', \gamma', M \rangle$.

$c |- c'$ sse:

- Se $M = D$, allora $\alpha = \alpha''C$, con $C \in \Gamma$ e $\alpha'' \in \Gamma^*$:
 - $\alpha' = \alpha''$, $A' = C$;
 - $A\beta = \beta''B$, con $\beta'' \in \Gamma^*$, e $\beta' = \beta''\gamma'$.
- Se $M = S$, allora $\alpha' = \alpha$ e:
 - Se $\beta \in \Gamma^+$, $A' = A$ e $\beta = \beta''B$, con $\beta'' \in \Gamma^*$, e $\beta' = \beta''\gamma'$.
 - Se $\beta = \epsilon$, allora $B = A$ e $\gamma' \in \Gamma^+$, e inoltre $A'\beta' = \gamma'$.
- Se $M = U$, allora $\alpha' = \alpha A$ e:
 - Se $\beta = \epsilon$, allora $B = A$ e $\gamma' = C\gamma''$, con $C \in \Gamma$ e $\gamma'' \in \Gamma^+$, e inoltre:
 - $A'\beta' = \gamma''$;
 - $\alpha' = \alpha C$
 - Se $\beta = B$, allora $\gamma' = A'\beta'$.

Per le ϵ -mosse sulla stringa in ingresso la formalizzazione è identica; in tal caso, $x = x'$ e $\delta(q, \epsilon, A, B) = \langle q', \gamma', M \rangle$. Le altre condizioni sono identiche.

Una stringa $x \in I^*$ è accettata da un APO se e solo se:

$\langle q_0, x, \uparrow Z_0 \rangle |-^* \langle q, \epsilon, \alpha \uparrow A \beta \rangle$ per qualche $q \in F$ e $\alpha, \beta \in \Gamma^*, A \in \Gamma$.

2. Gli APO hanno la stessa potenza riconoscitiva delle macchine di Turing. Infatti, tramite un APO è possibile simulare facilmente un automa a coda (che è noto essere equivalente ad una macchina di Turing). Intuitivamente, un APO simula un automa a coda nel seguente modo. Si usa la testina di lettura per simulare la lettura della testa della coda.

Per esempio, una transizione di configurazione dell'automa a coda del tipo:

$c = \langle q, x, \alpha \rangle |- \langle q', x', \alpha' \rangle$, con $x = ix'$, $\alpha = A\beta$ e $\alpha' = \beta\gamma$ con $\delta(q, i, A) = \langle q', \gamma \rangle$

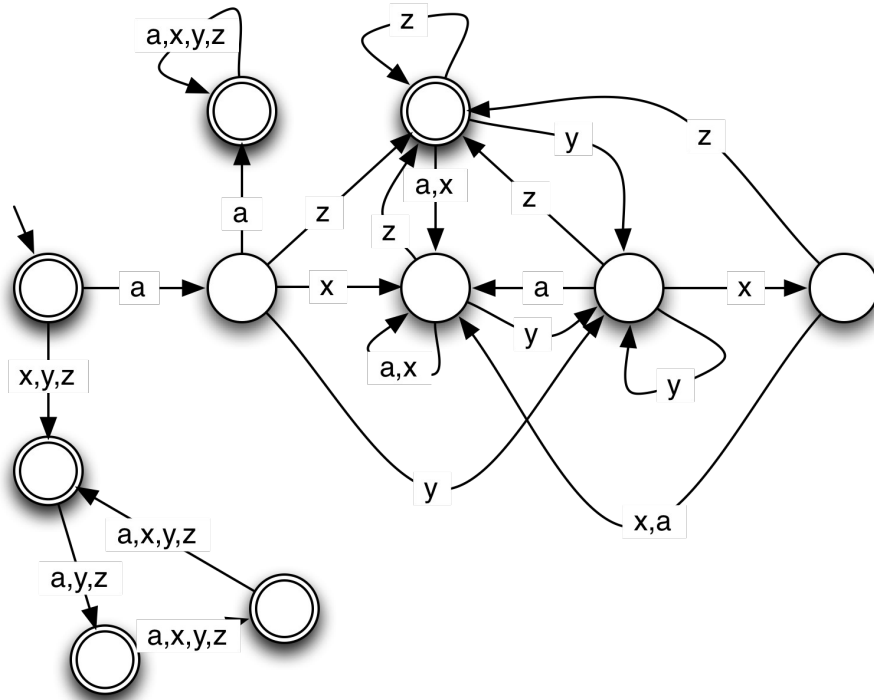
si simula progettando opportunamente gli stati dell'organo di controllo e con una transizione δ nell'APO del tipo:

$\delta(q, i, C, A) = \langle q', \gamma, M \rangle$, per ogni $C \in \Gamma$.

con $M = U$ se $\beta \in \Gamma^+$, $M = S$ se $\beta = \epsilon$.

Esercizio 2

Un automa che riconosce LR è il seguente



Una grammatica che genera LR è:

$$S \rightarrow \varepsilon \mid aaQ \mid aAz \mid xL \mid yL \mid zL$$

$$Q \rightarrow \varepsilon \mid aQ \mid xQ \mid yQ \mid wQ$$

$$A \rightarrow \varepsilon \mid xW \mid zW \mid yY$$

$$W \rightarrow \varepsilon \mid aW \mid xW \mid zW \mid yY$$

$$Y \rightarrow \varepsilon \mid yY \mid aW \mid zW \mid xX$$

$$X \rightarrow \varepsilon \mid aW \mid xW \mid zW$$

$$L \rightarrow \varepsilon \mid aM \mid yM \mid zM$$

$$M \rightarrow \varepsilon \mid aN \mid xN \mid yN \mid zN$$

$$N \rightarrow \varepsilon \mid aL \mid xL \mid yL \mid zL$$