

代表的な計算モデル

- 有限オートマトン (有限状態機械)
- プッシュダウンオートマトン
- チューリングマシン

定理 :

L : 正規言語



L が或る有限オートマトンで認識される

このような一般論を考えるには、
有限オートマトンの概念を
少し一般化する方が良い

… **非決定性有限オートマトン**
(Non-deterministic finite automaton)

非決定性有限オートマトンの形式的定義

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

ここに、

- Q : 有限集合 … 状態の集合
- Σ : 有限集合 … **alphabet**, $\Sigma_\varepsilon := \Sigma \cup \{\varepsilon\}$
- $\delta : Q \times \Sigma_\varepsilon \rightarrow \mathcal{P}(Q)$: 遷移関数
… 可能な遷移先全体の集合を与える
- $s \in Q$ … 初期状態
- $F \subset Q$ … 受理状態の集合

非決定性有限オートマトンによる語の受理

非決定性有限オートマトン

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

が、語 $w \in \Sigma^*$ を受理する



$$\exists a_1, a_2, \dots, a_n \in \Sigma_\varepsilon : w = a_1 a_2 \dots a_n$$

$$\exists r_0, r_1, \dots, r_n \in Q :$$

- $r_0 = s$
- $r_i \in \delta(r_{i-1}, a_i)$ ($i = 1, \dots, n$)
- $r_n \in F$

$L(M)$: M が受理する語の全体

… M が認識する言語

定理 :

L : 正規言語



L が或る非決定性有限オートマトンで
認識される

これは比較的容易

正規言語の帰納的定義に沿って構成

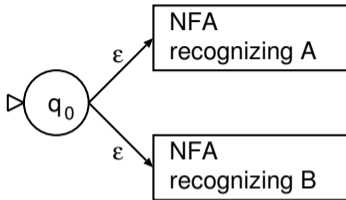
正規言語を認識する NFA の構成

正規言語 :

- $L(\emptyset) = \emptyset$
- $L(\varepsilon) = \{\varepsilon\}$
- $L(a) = \{a\}$
- $L(R \cup S) = L(R) \cup L(S)$
- $L(R \circ S) = L(R) \circ L(S)$
- $L(R^*) = L(R)^*$

- (1) 言語 $L(\emptyset), L(\varepsilon), L(a)$ を認識する NFA を構成
- (2) 言語 A, B を認識する NFA から、
言語 $A \cup B, A \circ B, A^*$ を認識する NFA を構成

$A \cup B$ を認識する非決定性有限オートマトンの構成



これを形式的な定式化の下で書き下すには？

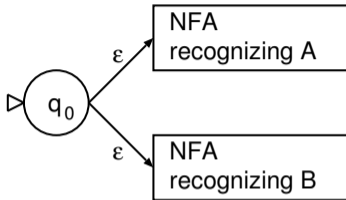
A を認識する NFA $M_A = (Q_A, \Sigma, \delta_A, s_A, F_A)$

B を認識する NFA $M_B = (Q_B, \Sigma, \delta_B, s_B, F_B)$

→ $A \cup B$ を認識する NFA $M = (Q, \Sigma, \delta, s, F)$

を構成

$A \cup B$ を認識する非決定性有限オートマトンの構成



これを形式的な定式化の下で書き下すには？

A を認識する **NFA** $M_A = (Q_A, \Sigma, \delta_A, s_A, F_A)$

B を認識する **NFA** $M_B = (Q_B, \Sigma, \delta_B, s_B, F_B)$

→ $A \cup B$ を認識する **NFA** $M = (Q, \Sigma, \delta, s, F)$

を構成

このようなことを考えるときには、
いろいろ準備しておくが良い

例： **NFA** $M = (Q, \Sigma, \delta, s, F)$ において、
受理状態は一つとして良い

「として良い」とは？

このようなことを考えるときには、
いろいろ準備しておくが良い

例：NFA $M = (Q, \Sigma, \delta, s, F)$ において、
受理状態は一つとして良い

「として良い」とは？

言語 $A \cup B, A \circ B, A^*$ を認識する NFA の構成

A を認識する NFA $M_A = (Q_A, \Sigma, \delta_A, s_A, F_A)$

B を認識する NFA $M_B = (Q_B, \Sigma, \delta_B, s_B, F_B)$

から

$A \cup B, A \circ B, A^*$ を認識する NFA を構成

DFA と NFA との同等性

定理 :

L が或る (決定性) 有限オートマトンで
認識される



L が或る非決定性有限オートマトンで
認識される

非決定性有限オートマトン M に対し、

$L(M)$ を認識する決定性有限オートマトン \widetilde{M} が
構成できる

DFA と NFA との同等性

非決定性有限オートマトン

$M = (Q, \Sigma, \delta, s, F)$ に対し、

$L(M)$ を認識する決定性有限オートマトン

$\tilde{M} = (\tilde{Q}, \Sigma, \tilde{\delta}, \tilde{s}, \tilde{F})$ を構成

アイデア :

非決定性モデルでも決定的に定まるものは何か？

DFA と NFA との同等性

非決定性有限オートマトン

$M = (Q, \Sigma, \delta, s, F)$ に対し、

$L(M)$ を認識する決定性有限オートマトン

$\tilde{M} = (\tilde{Q}, \Sigma, \tilde{\delta}, \tilde{s}, \tilde{F})$ を構成

アイデア :

非決定性モデルでも決定的に定まるものは何か？