

# Généralisations

Philippe Quéinnec

3 janvier 2011

# Plan

- 1 Automate avec sortie
- 2 Automates et le temps
- 3 Automates et l'infini
- 4 Automates avec contrôle auxiliaire
  - Ajout de variables auxiliaires
  - Automates à pile
  - Machine de Turing

## Automate avec sortie (transducteur déterministe)

### Transducteur déterministe

sextuplet  $T = (Q, X, Y, \delta, q_I, F)$  où :

- $Q$  : ensemble fini d'états
- $X$  : alphabet d'entrée
- $Y$  : alphabet de sortie
- $q_I \in Q$  : l'état initial de l'automate
- $F \subseteq Q$  : les états finals (ou terminaux)
- $\delta \in Q \times X \mapsto Q \times Y^*$  : *fonction de transition* de l'automate.

## Configuration

triplet  $(q, m, y)$  avec  $q \in Q$ ,  $m \in X^*$ ,  $y \in Y^*$

## Transitions

Relation  $\vdash$  entre configurations :

$(q, am, y) \vdash (q', m, yy')$  si  $(q', y') = \delta(q, a)$

## Langage accepté

$L(T) = \{m \in X^* \mid \exists q_F \in F : (q_I, m, \Lambda) \vdash^* (q_F, \Lambda, y)\}$

## Traduction d'un mot et d'un langage

$T(m) = y$  si  $\exists q_F \in F : (q_I, m, \Lambda) \vdash^* (q_F, \Lambda, y)$

$$T(L) = \bigcup_{m \in L} T(m)$$

## Modélisation

### Le protocole du bit alterné

Reprendre le protocole du bit alterné, pour ajouter les actions de délivrance de message (mise à disposition du client d'un message reçu).

### L'ascenseur

Un ascenseur sans mémoire permet de desservir trois étages. Lors d'une requête cliente (appui-1, appui-2 ou appui-3), il faut déterminer les actions de déplacement que doit réaliser l'ascenseur à partir des actions monter-un-étage et descendre-un-étage. Donner le schéma de fonctionnement de l'ascenseur sous la forme d'un transducteur.

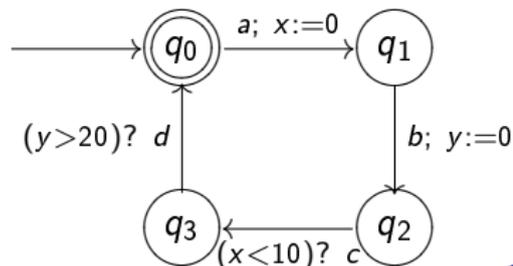
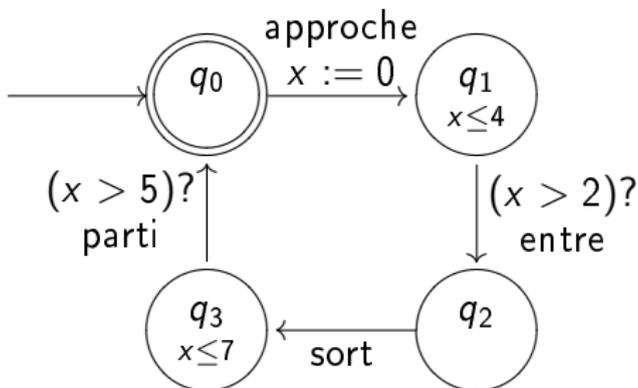
# Plan

- 1 Automate avec sortie
- 2 Automates et le temps
- 3 Automates et l'infini
- 4 Automates avec contrôle auxiliaire
  - Ajout de variables auxiliaires
  - Automates à pile
  - Machine de Turing

## Automate temporisé

- **horloges**, qui avancent toutes au même rythme
- transition = garde, symbole, reset (= remise à zéro d'horloges)
- garde = contraintes sur les horloges :  

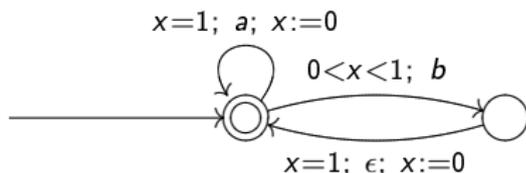
$$g ::= h \left\{ \begin{array}{l} \leq \\ = \\ > \end{array} \right\} c \mid h - h' \left\{ \begin{array}{l} \leq \\ = \\ > \end{array} \right\} c \mid g \wedge g$$
- état + invariant d'horloges (notion d'urgence)



*nt*

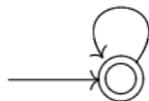
Attention à la généralisation :

- les automates temporisés déterministes sont *décidables*, comme les automates à états finis (vérifier l'égalité de deux automates, ou la nullité d'un automate)
- les automate temporisés non déterministes sont strictement plus expressifs (mais encore décidables) :



- les contraintes arbitraires sont strictement plus expressives et non décidables :

$x+y=1; a; x:=0$



$$L = (a, \frac{1}{2})(a, \frac{3}{4})(a, \frac{7}{8}) \cdots (a, 1 - \frac{1}{2^i}) \cdots$$

# Plan

- 1 Automate avec sortie
- 2 Automates et le temps
- 3 Automates et l'infini
- 4 Automates avec contrôle auxiliaire
  - Ajout de variables auxiliaires
  - Automates à pile
  - Machine de Turing

## Automate sur des mots infinis

$\alpha$  est un mot infini sur  $X$  si

- tout préfixe (fini) de  $\alpha$  est dans  $X^*$ ,
- tout préfixe (fini) de  $\alpha$  est distinct de  $\alpha$ .

On note  $X^\omega$  l'ensemble des mots infinis écrits sur l'alphabet  $X$ .

### Automate de Büchi

$A = (Q, X, \delta, q_I, F)$  où  $A$  est défini comme un automate à états finis, auquel on rajoute l'acceptation des  $\omega$ -mots par :

Soit  $\alpha = \alpha_1\alpha_2 \dots$  un mot de  $X^\omega$ , soit  $\sigma = q_I\sigma_1\sigma_2 \dots \in Q^\omega$  la séquence d'états engendrés (ie tels que  $\sigma_{i+1} = \delta(\sigma_i, \alpha_i)$ ), alors  $\alpha$  est reconnu par  $A$  s'il existe une infinité de  $\sigma_i$  dans  $F$ .

# Plan

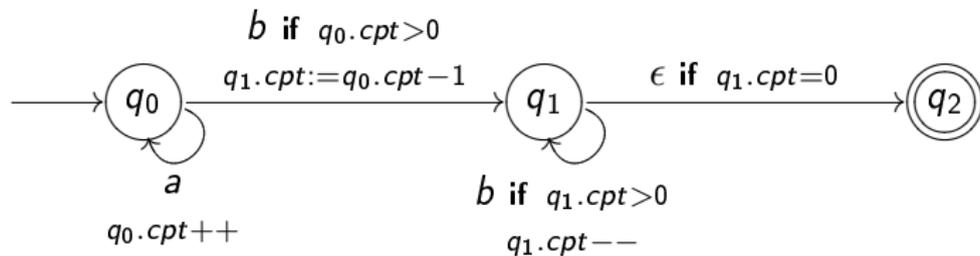
- 1 Automate avec sortie
- 2 Automates et le temps
- 3 Automates et l'infini
- 4 Automates avec contrôle auxiliaire**
  - Ajout de variables auxiliaires
  - Automates à pile
  - Machine de Turing

## Automate à compteurs

À chaque état  $\rightarrow$  compteur  $\geq 0$

Transition :

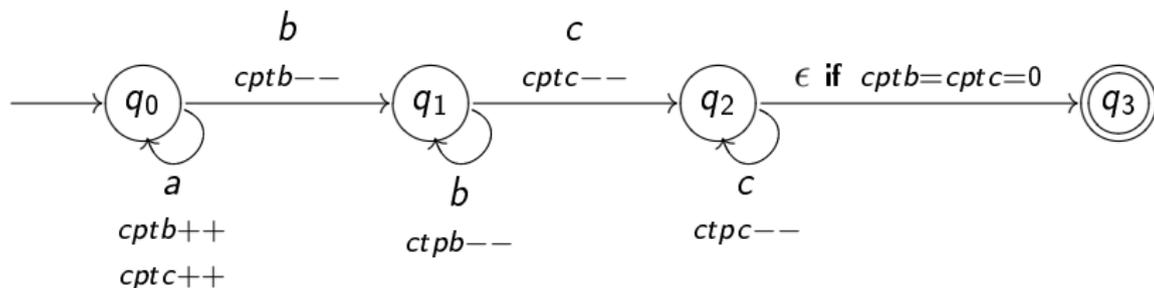
- gardée (contrôlée) par une valeur du compteur source
- modifie le compteur de l'état de départ (sans autre information)
- modifie le compteur de l'état d'arrivée (éventuellement en utilisant la valeur du compteur de départ)



$$L(A) = \{a^n b^n \mid n > 0\}$$

## Automate + variables d'états

Ajout de variables arbitrairement accessibles, qui peuvent contraindre les transitions.



$$L(A) = \{a^n b^n c^n \mid n > 0\}$$

Note : on obtient les *systèmes de transitions*

# Automate à pile

## Automate à pile

7-uple  $M = (Q, X, \Gamma, \delta, q_I, \perp, F)$  où :

- $Q$  : ensemble fini d'états
- $q_I \in Q$  : l'état initial
- $F \subseteq Q$  : l'ensemble des états finals
- $X$  : l'alphabet fini d'entrée
- $\Gamma$  : l'alphabet fini de pile
- $\perp \in \Gamma$  : le symbole initial de pile
- $\delta$  : application de  $Q \times (X \cup \{\epsilon\}) \times \Gamma$  dans les parties finies non vides de  $Q \times \Gamma^*$

## Configuration

triplet  $(q, m, y)$  avec  $q \in Q$ ,  $m \in X^*$ ,  $y \in \Gamma^*$

## Transitions

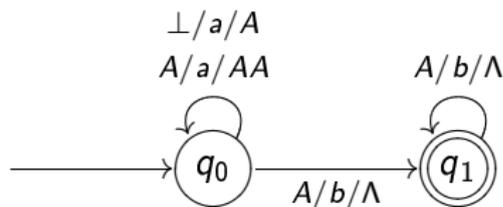
Relation  $\vdash$  entre configurations :

$(q, am, yZ) \vdash (q', m, yZ_1 \cdots Z_n)$	si $(q', Z_1 \cdots Z_n) \in \delta(q, a, Z)$
$(q, am, yZ) \vdash (q', am, yZ_1 \cdots Z_n)$	si $(q', Z_1 \cdots Z_n) \in \delta(q, \epsilon, Z)$
$(q, am, yZ) \vdash (q', m, y)$	si $(q', \Lambda) \in \delta(q, a, Z)$
$(q, am, yZ) \vdash (q', am, y)$	si $(q', \Lambda) \in \delta(q, \epsilon, Z)$

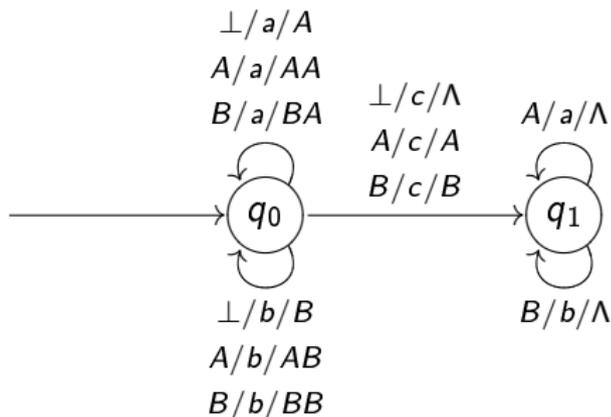
## Langage accepté

- $T(M) = \{m \in X^* \mid (q_I, m, \perp) \vdash^* (q_F, \Lambda, y), \text{ avec } q_F \in F, y \in \Gamma^*\}$   
(langage reconnu par état terminal);
- $N(M) = \{m \in X^* \mid (q_I, m, \perp) \vdash^* (q, \Lambda, \Lambda), q \in Q\}$   
(langage reconnu par pile vide);
- $L(M) = \{m \in X^* \mid (q_I, m, \perp) \vdash^* (q_F, \Lambda, \Lambda), q_F \in F\}$   
(langage reconnu par état terminal et pile vide).

- $L(A_1) = \{a^n b^n \mid n > 0\}$



- $N(A_2) = \{mc\tilde{m} \mid m \in \{a, b\}^*\}$



## Équivalences entre A.P.

### Reconnaissance

Pour tout a.p.  $M$ , il existe un a.p.  $M'$  tel que  $T(M') = N(M)$ .

Pour tout a.p.  $M$ , il existe un a.p.  $M'$  tel que  $N(M') = T(M)$ .

### Langage algébrique

$L$  est algébrique  $\equiv \exists A$  automate à pile :  $L = L(A)$

Alg = ensemble des langages algébriques

### Fermeture

Alg est fermé par union, produit, étoile :

Soient  $L_1, L_2 \in \text{Alg}$ , alors :

$$L_1 \cup L_2 \in \text{Alg}$$

$$L_1 \bullet L_2 \in \text{Alg}$$

$$L_1^* \in \text{Alg}$$

Alg n'est pas fermé par intersection et complémentaire (mais Alg est fermé par intersection avec Rat).



## Automate à pile déterministe

### Automate à pile déterministe

Un a.p.  $M = (Q, X, \Gamma, \delta, q_I, \perp, F)$  est déterministe si pour tout  $(q, a, Z) \in Q \times (X \times \{\epsilon\}) \times \Gamma$ ,

- $\text{card}(\delta(q, a, Z)) \leq 1$ ;
- Si  $\delta(q, \epsilon, Z) \neq \emptyset$ , alors  $\delta(q, a, Z) = \emptyset, \forall a \in X$ .

Remarque : il existe des langages algébriques non déterministes (par exemple,  $\{m\tilde{m} \mid m \in \{a, b\}^*\}$ ).

## Automate à $n$ piles

### Automate à $n$ piles

$M = (Q, X, \Gamma, \delta, q_I, \perp, F)$  où

$\delta : Q \times (X \cup \{\epsilon\}) \times \Gamma^n$  dans les parties finies de  $Q \times (\Gamma^*)^n$ .

Si  $M$  est un automate à  $n$  piles (où  $n > 2$ ), alors il existe un automate à 2 piles équivalent.

Les automates à deux piles forment un sur-ensemble *distinct* des automates à une pile.

Les automates à deux piles sont équivalents aux machines de Turing.

# Machine de Turing

## Machine de Turing

Sextuplet  $\mathcal{M} = (Q, X, \Gamma, \delta, q_I, F)$  où :

- $Q$  : ensemble fini d'états
- $X$  : alphabet (fini)
- $\Gamma$  : alphabet de bande, tel que  $X \subset \Gamma$ , et  $B \in \Gamma \setminus X$  (le blanc)
- $q_I \in Q$  : l'état initial de l'automate
- $F \subseteq Q$  : les états finals (ou terminaux)
- $\delta \in Q \times \Gamma \mapsto Q \times \Gamma \times \{G, D, I\}$  : fonction de transition.

Une machine de Turing possède en outre une structure de stockage qui est un ruban linéaire *non borné*.

## Configuration

couple  $(q, u\underline{a}v)$  avec  $q \in Q, u \in \Gamma^*, a \in \Gamma, v \in \Gamma^*$

Par abus, on note  $\underline{m}$  pour  $\underline{a}m'$  où  $m = am', a \in \Gamma$ .

## Transitions

Relation  $\vdash$  entre configurations :

$(q, u\underline{c}a\underline{d}v) \vdash (q', u\underline{c}b\underline{d}v)$  si  $(q', b, I) \in \delta(q, a)$

$(q, u\underline{c}a\underline{d}v) \vdash (q', u\underline{c}b\underline{d}v)$  si  $(q', b, D) \in \delta(q, a)$

$(q, u\underline{c}a\underline{d}v) \vdash (q', u\underline{c}b\underline{d}v)$  si  $(q', b, G) \in \delta(q, a)$

## Langage accepté

$$L(\mathcal{M}) = \{m \in (X \cup \{B\})^* \mid \exists q_F \in F : (q_I, \underline{m}) \vdash^* (q_F, m')\}$$

## Valeur calculée

$$\mathcal{M}(m) = m' \text{ si } \exists q_F \in F : (q_I, \underline{m}) \vdash^* (q_F, m')$$

On définit aussi  $\mathcal{M}$  par un sextuplet  $(Q, X, \Gamma, \delta, q_I, \emptyset)$

- $\emptyset$  : acceptation
- $\delta \in Q \times \Gamma \mapsto (Q \times \Gamma \times \{G, D, I\}) \cup \emptyset$

### Langage accepté

$$L(\mathcal{M}) = \{m \in (X \cup \{B\})^* \mid (q_I, \underline{m}) \vdash^* \emptyset\}$$

### Valeur calculée

Comme précédemment : état du ruban à l'acceptation.

	$B$	$a$	$b$	
$q_0$	$\emptyset$	$q_0, a, D$	$q_1, b, D$	lit les $a$
$q_1$	$\emptyset$		$q_1, b, D$	lit les $b$

$$L(\mathcal{M}) = \{a^i b^j \mid i, j \geq 0\}$$

	$B$	$0$	$1$	
$q_0$	$q_1, B, G$	$q_0, 0, D$	$q_0, 1, D$	va à la fin
$q_1$	$q_F, 1, I$	$q_2, 1, G$	$q_1, 0, G$	incrémente avec retenue
$q_2$	$q_F, B, D$	$q_2, 0, G$	$q_2, 1, G$	retourne au début
$q_F$		$\emptyset$	$\emptyset$	

$$L(\mathcal{M}) = \{0, 1\}^*$$

$$\mathcal{M}(n) = n + 1$$