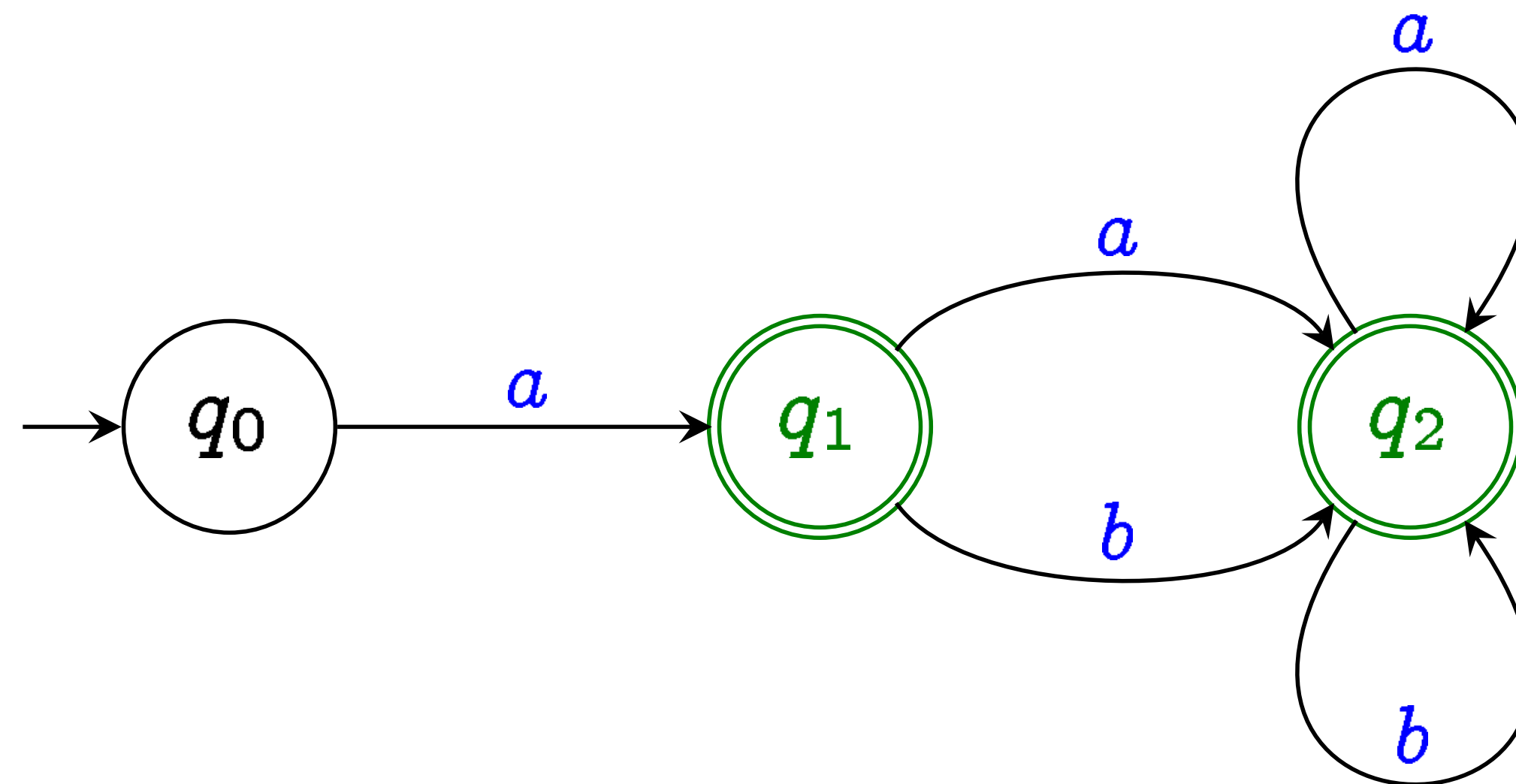


Leksiline analüüs

Determineeritud automaadi minimeerimine

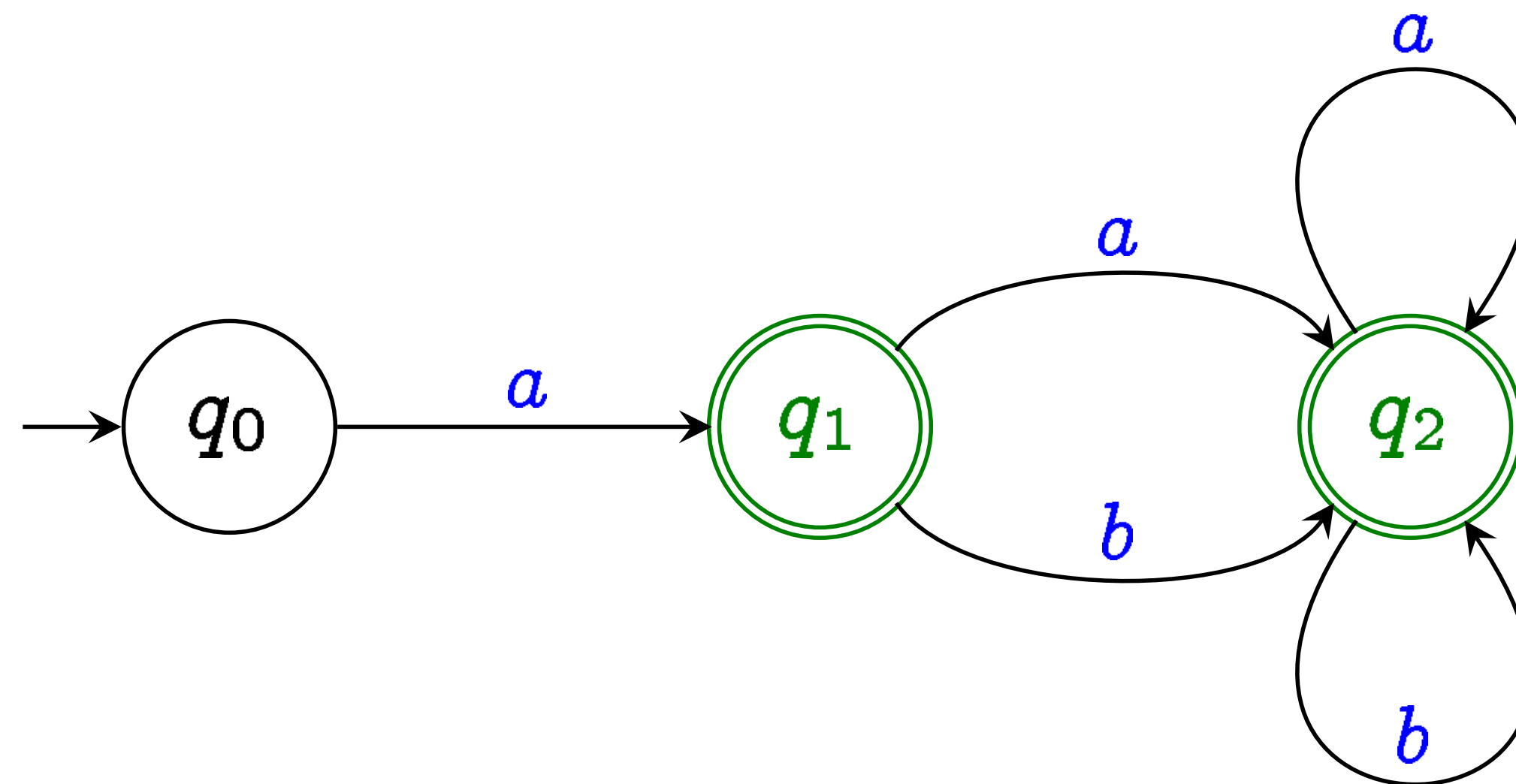
Olekud on **ekvivalentsed** ehk eristamatud, kui iga sõna korral automaat, alustades neist olekutest, mõlemal juhul kas õnnestub või ebaõnnestub.



Automaatide minimeerimine

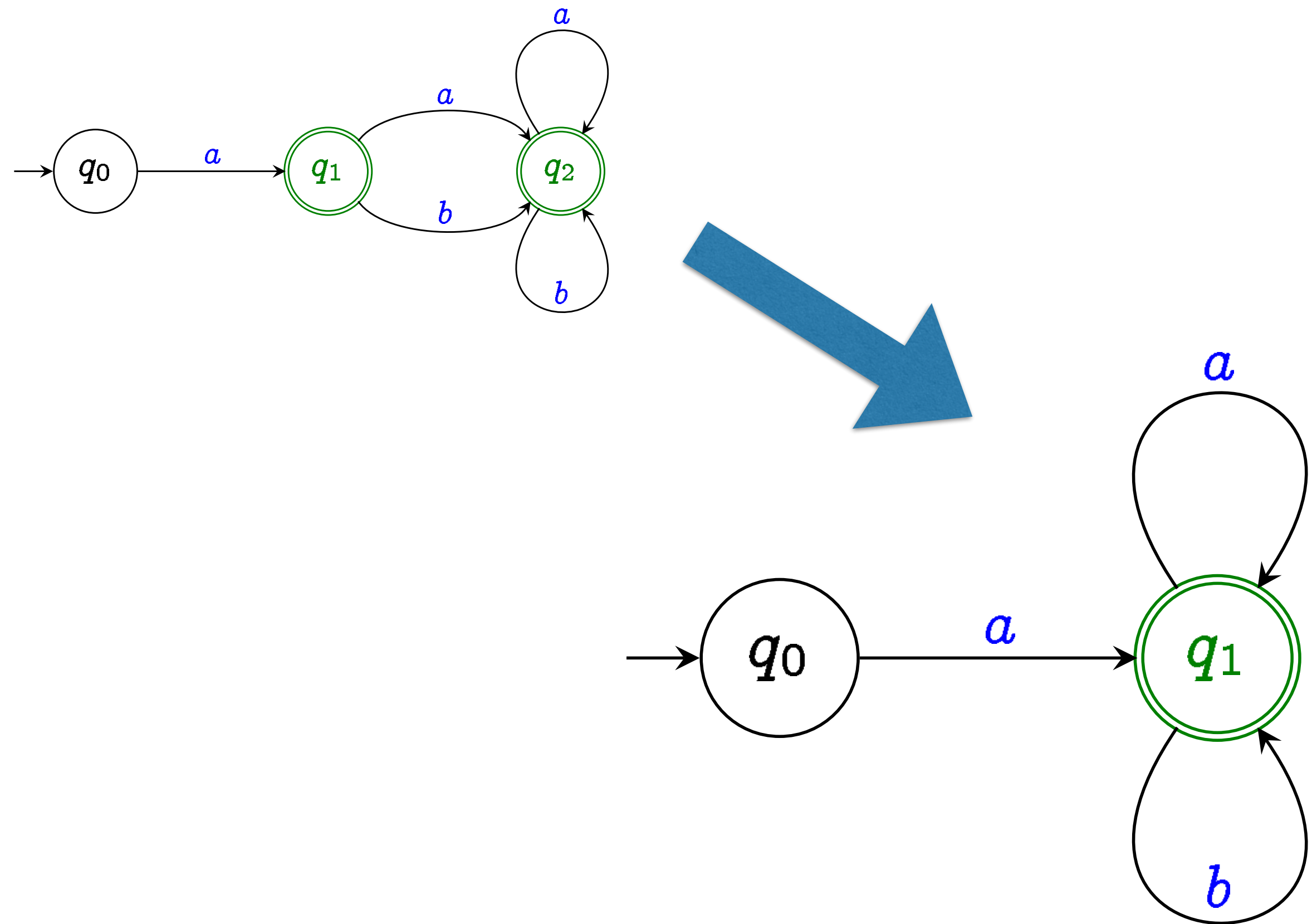
Vaatame olekuid q_1 ja q_2 — kas automaadi välise käitumise põhjal saab neid eristada?

Oluline: DFA minimeerimisel
tuleb jälgida, et DFA
1) kas oleks täielik
või
2) ei sisaldaks ühtegi
lõksolekut



Automaatide minimeerimine

Aga olekuid q_0 ja q_1 — kas automaadi välise käitumise põhjal saab neid eristada?



- DFA on minimaalne, kui ei leidu temaga ekvivalentset automaati, millel on vähem arv olekuid.
- Iga DFA korral leidub täpselt üks temaga ekvivalentne minimaalne DFA.
- Regulaarsetel kehtel on **kanooniline kuju!**

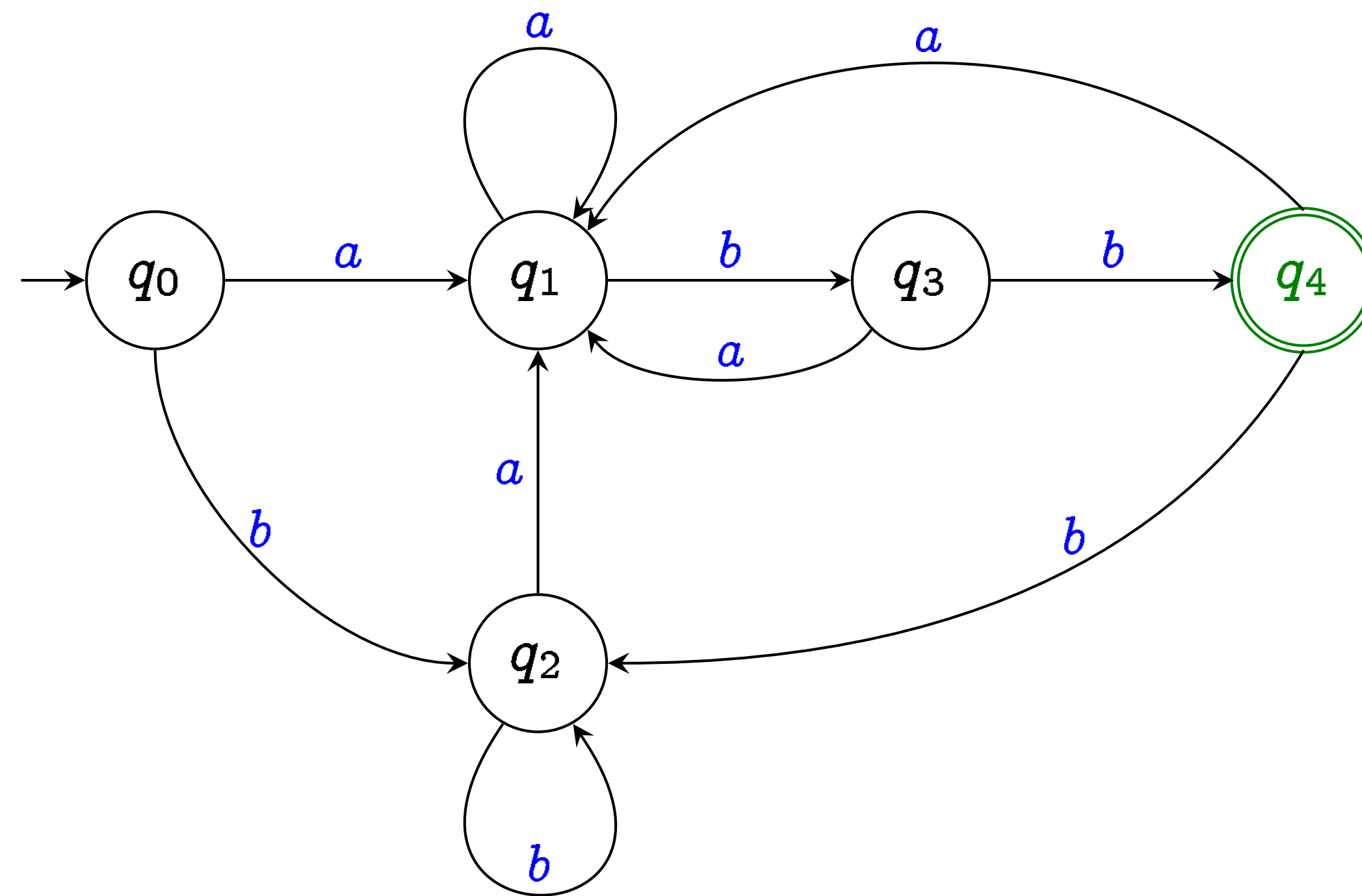
Ekvivalentseted olekud võib ühendada!

Minimaalses DFAs ei saa enam olekuid ühendada.

Minimeerimise algoritm

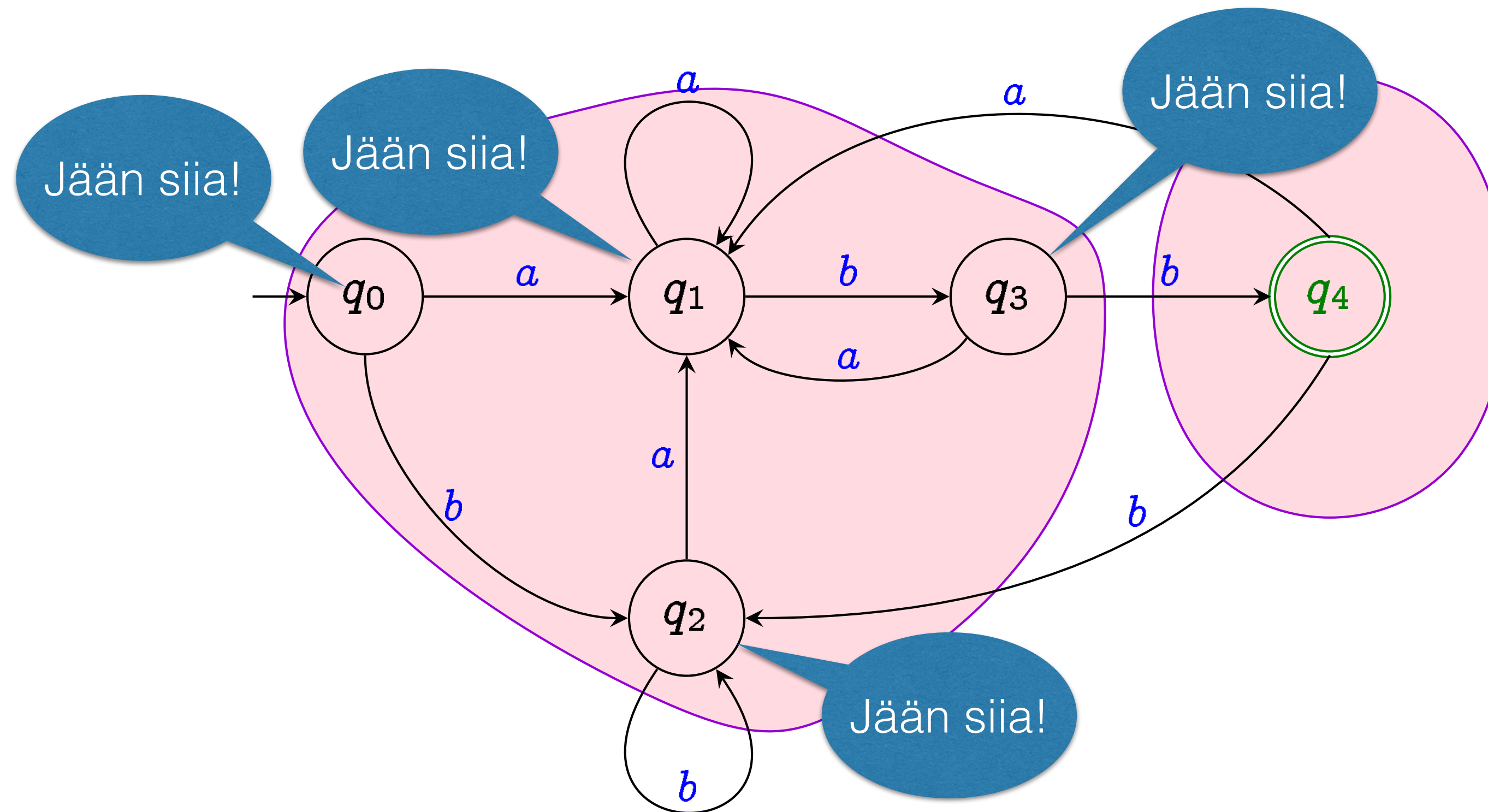
- Tahame leida ekvivalentseid olekuid!
- Alustame optimistlikult: kõik olekud on ekvivalentsed (võib ju loota).
- Oota, tegelikult, **lõppolekud** on ju teistest olekutest siiski (sõnaga ε) täitsa eristatavad!
- Seega meil on lõppolekute klass ja teiste (mitte-lõpetajate) klass!
- Nüüd võime vaadata, kas nendes klassides käituvad kõik olekud kõikide tähestiku tähtede korral ühte moodi.

Näide: $(a | b)^*abb$ automaadi minimeerimine



Kõigepealt jagunevad olekud kahte rühma:
lõppolekute klass ja luuserite klass.

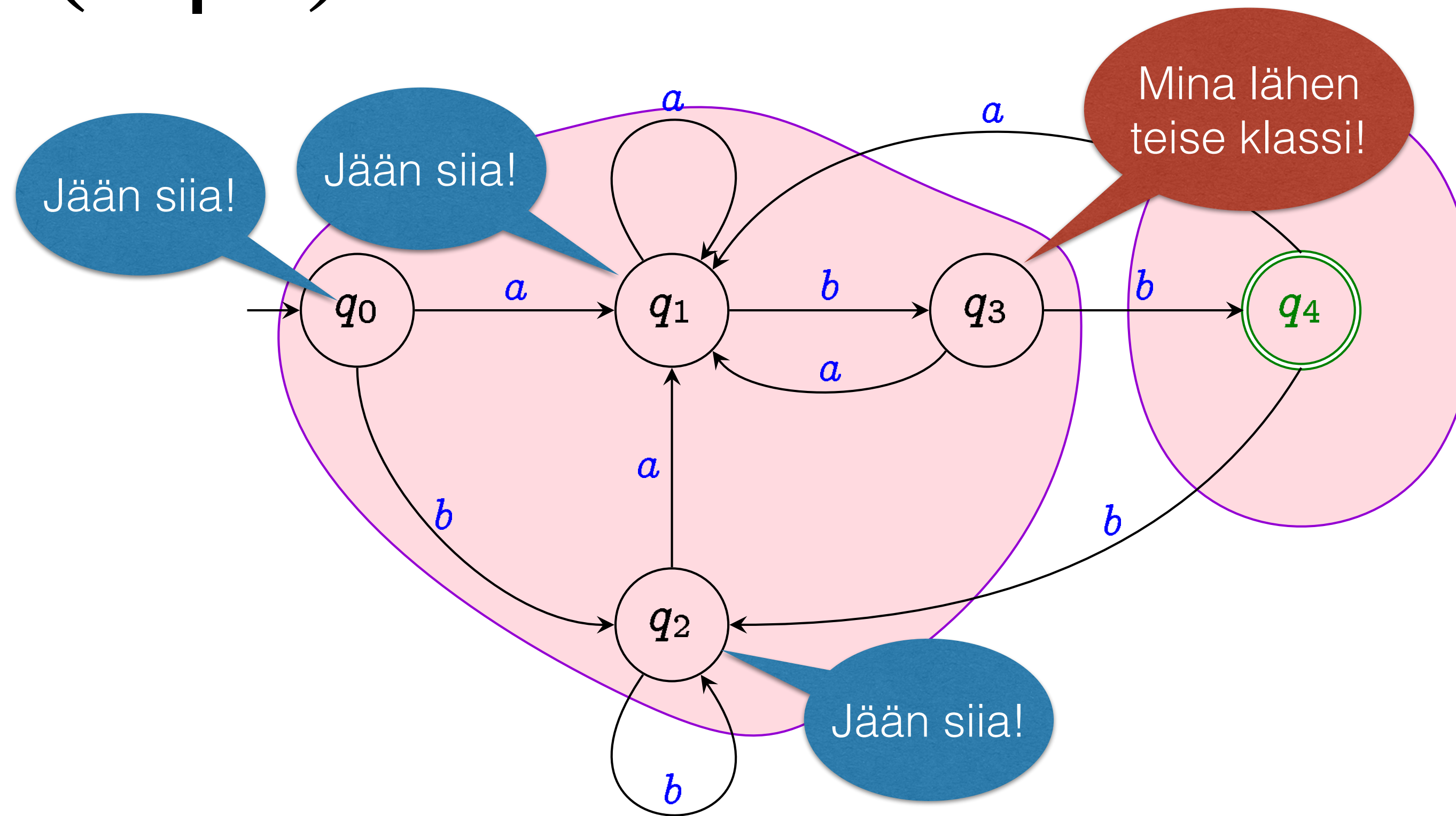
Näide: $(a | b)^*abb$ automaadi minimeerimine



Vaatame seda suurt hulka $\{q_0, q_1, q_2, q_3\}$.

Küsime klassi liikmete käest: "Mida soovite teha tähe 'a' korral?"

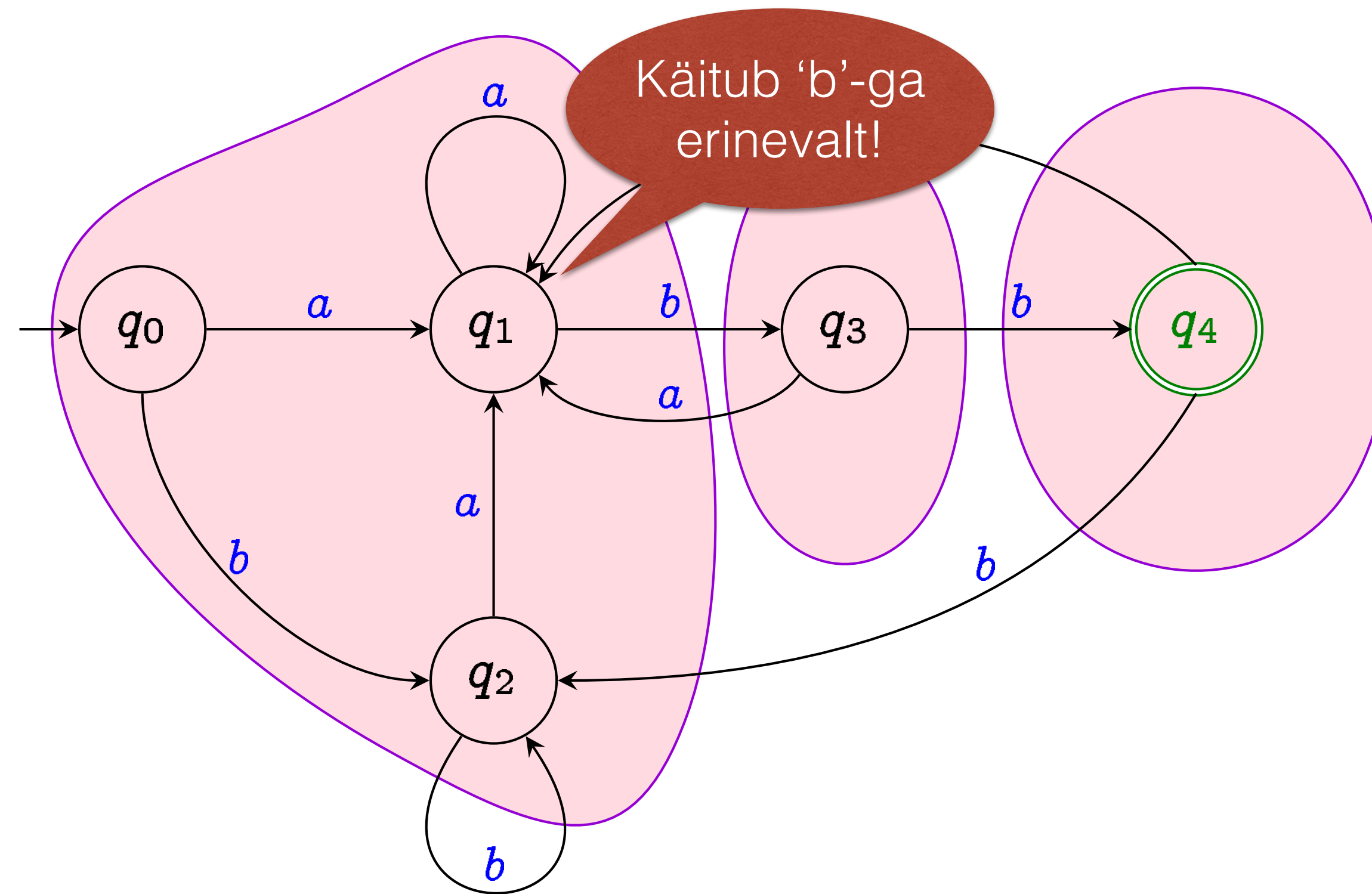
Näide: $(a | b)^*abb$ automaadi minimeerimine



Vaatame seda suurt hulka $\{q_0, q_1, q_2, q_3\}$.

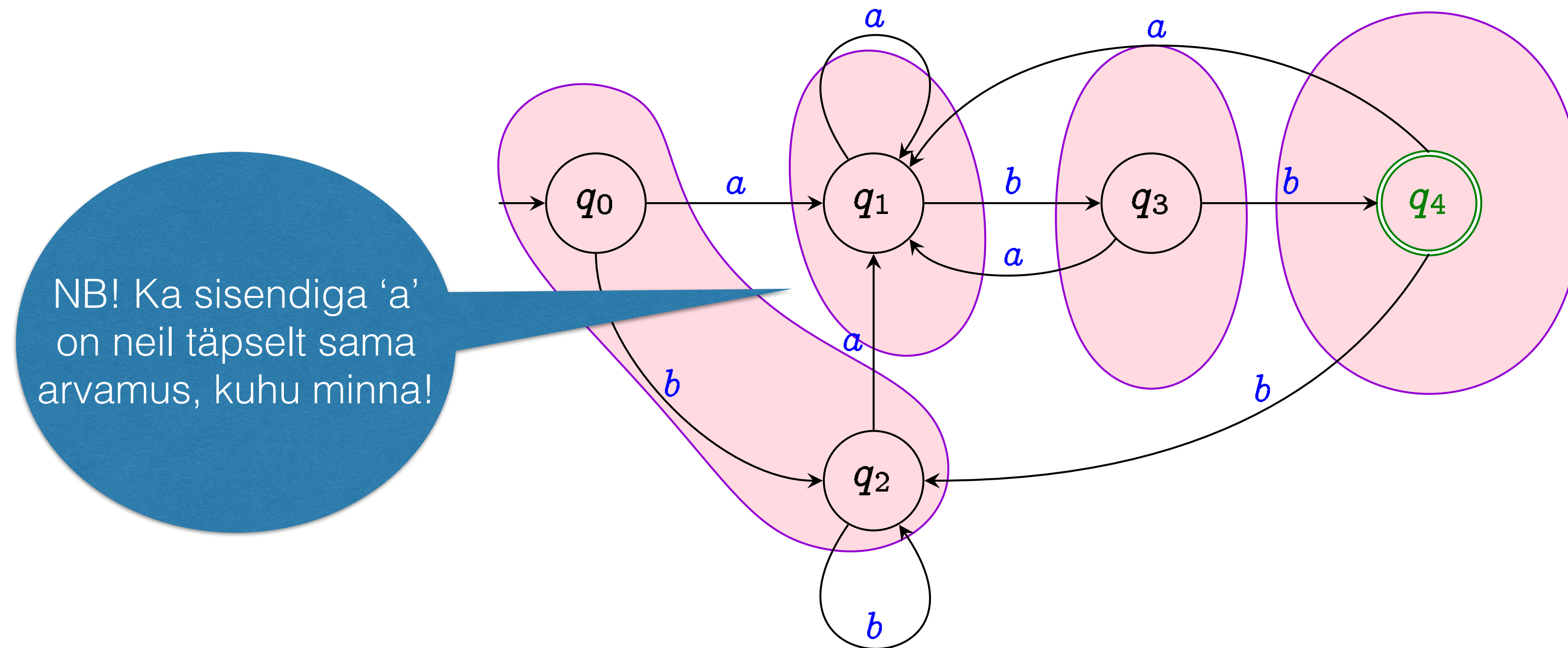
Küsime nüüd klassi liikmete käest: “Mida soovite teha tähe ‘b’ korral?”

Näide: $(a | b)^*abb$ automaadi minimeerimine



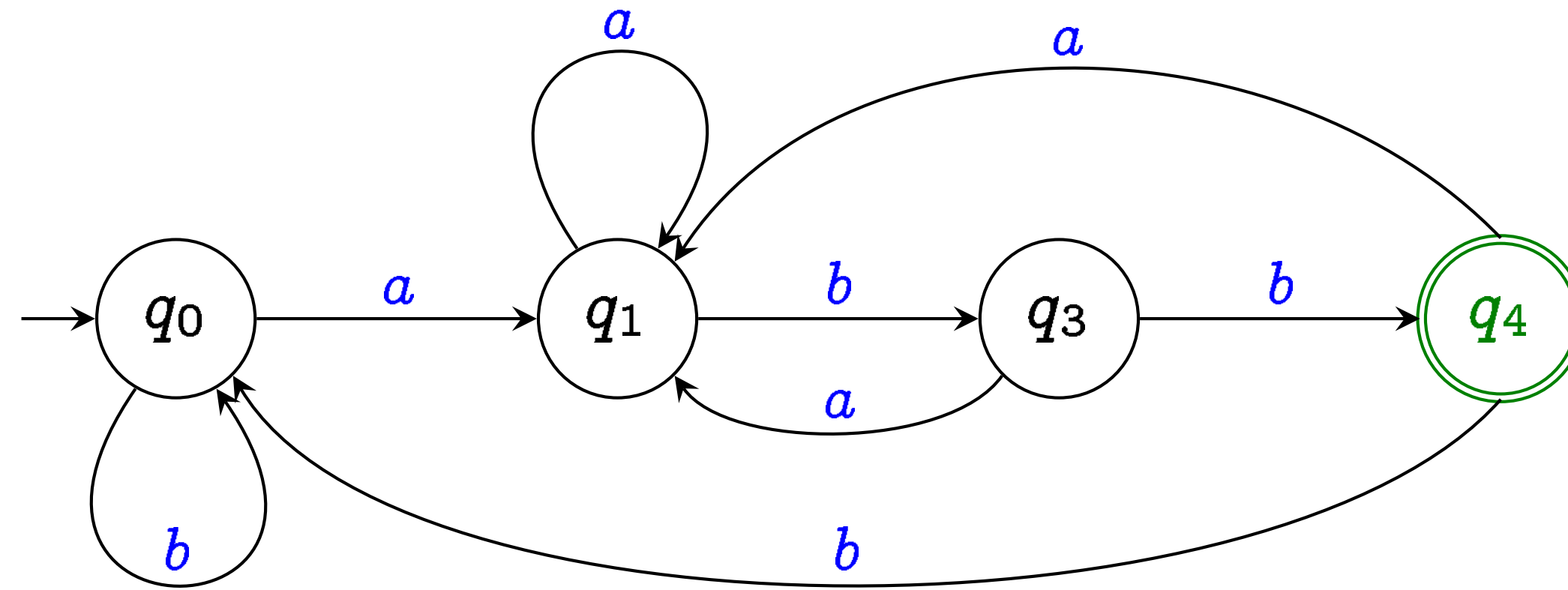
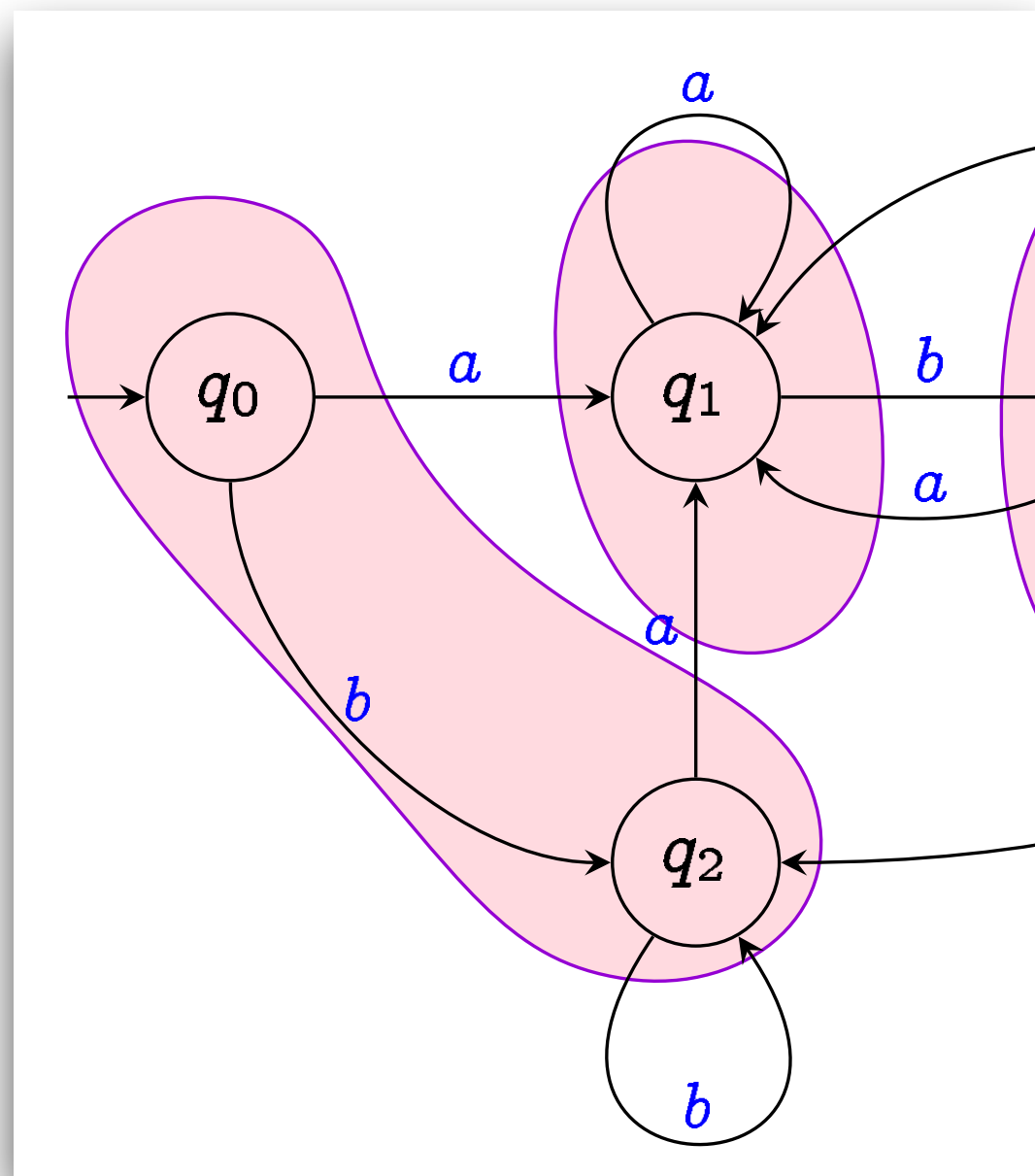
Seega klass ei püsinud koos!
Samamoodi peab vaatama klassi $\{q_0, q_1, q_2\}$.

Näide: $(a | b)^*abb$ automaadi minimeerimine



Lõpuks vaatame, kas $\{q_0, q_2\}$ püsib koos?
(Päris kehv näide oleks, kui ei püsiks...)

Näide: $(a | b)^*abb$ automaadi minimeerimine



Nüüd siis ühendame $\{q_0, q_2\}$ üheks olekuks!

Definitsioonid

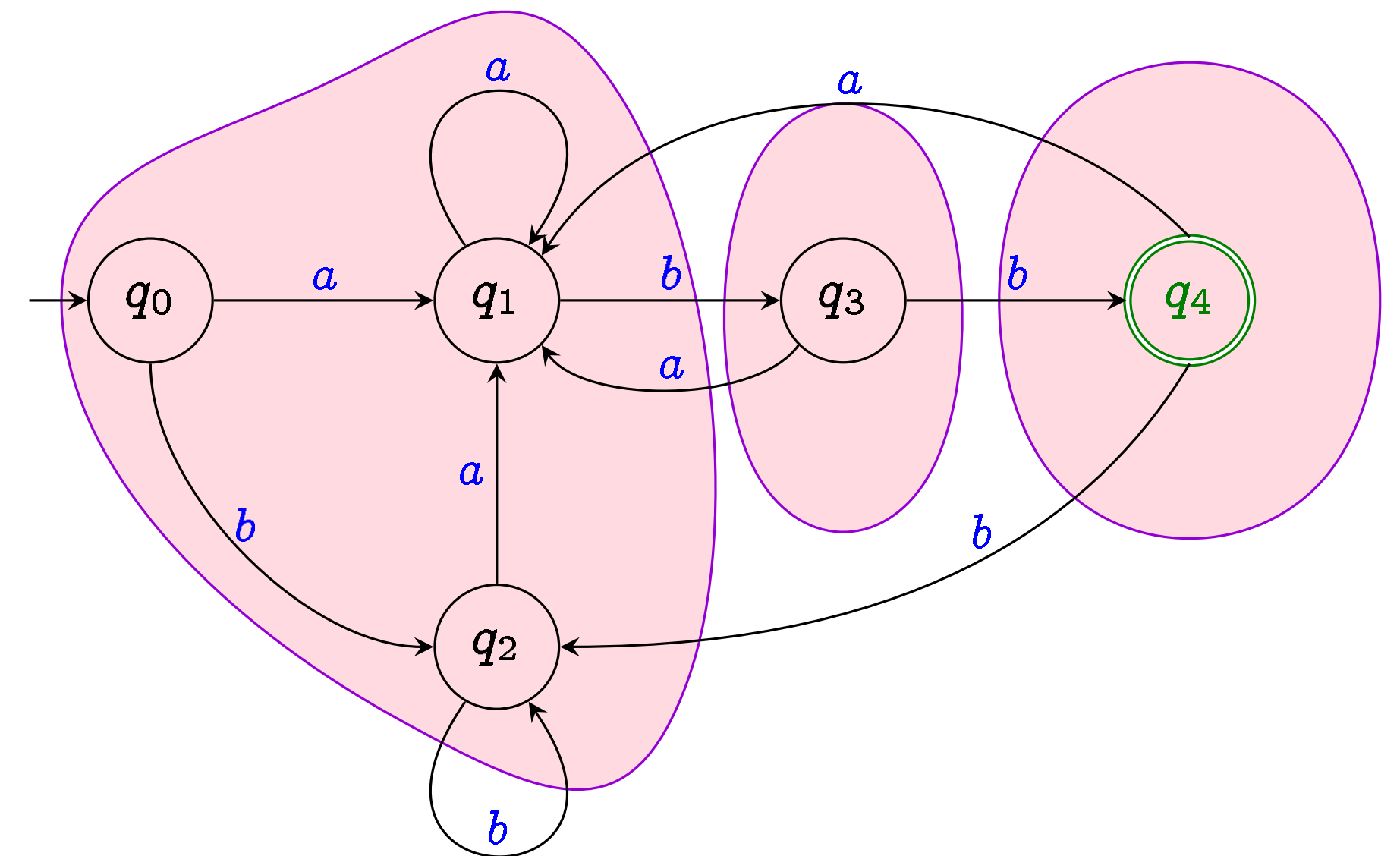
- Determineeritud lõplik automaat on **minimaalne**, kui ei leidu temaga ekvivalentset, vähemate olekute arvuga, determineeritud lõplikku automaati.
- Iga determineeritud lõpliku automaadi $A = \langle S, \Sigma, T, s_0, F \rangle$ korral leidub (unikaalne) temaga ekvivalentne minimaalne determineeritud lõplik automaat $A' = \langle S', \Sigma, T', s'_0, F' \rangle$.
- **Idee**: tükeldame olekute hulga ekvivalentsiklassideks.
 - Olekud $p, q \in S$ on **ekvivalentsed** ehk **eristamatud**, kui iga sõna $w \in \Sigma^*$ korral automaat, alustades neist olekute test, mõlemal juhul kas õnnestub või ebaõnnestub.
 - Iga tähega üleminek viib ekvivalentsed olekud ekvivalentseteks olekuteks.

Minimeerimise algoritm

- Π - ekvivalentsiklasside hulk pärast tükeldamise lõpetamist
- Konstrueerime uue automaadi $A' = \langle S', \Sigma, T', s'_0, F' \rangle$, kus
 - olekutehulk $S' = \Pi$;
 - algolek $s'_0 = P_0$, kus $P_0 \in \Pi$ ja $s_0 \in P_0$;
 - lõppolekute hulk $F' = \{P \in \Pi \mid P \cap F \neq \emptyset\}$;
 - üleminekufunktsioon $T' = \{P_i^a P_j \mid P_j \in move(P_i, a)\}$.

Tükelduse leidmine

```
 $P := \{F, S \setminus F\};$   
do  $\Pi := P; P := \emptyset;$   
  foreach  $Q \in \Pi$  do  
    foreach  $a \in \Sigma$  do  
       $U := \{T \in \Pi \mid T \cap \text{move}(Q, a) \neq \emptyset\};$   
       $V := \{Q \cap \text{move}_a^{-1}(T) \mid T \in U\};$   
       $P := P \cup V;$   
    end  
  end  
until  $\Pi = P;$ 
```



- Vaatame kui $\Pi = \{\{q_0, q_1, q_2\}, \{q_3\}, \{q_4\}\}$
- Võtame näiteks $Q = \{q_0, q_1, q_2\}$ ja täheks 'b'.
- Meil on kaks partitsiooni, millel on mitte-tühi ühisosa hulgaga $\text{move}(Q, b) = \{q_2, q_3\}$. Seega $U = \{\{q_0, q_1, q_2\}, \{q_3\}\}$.
- Nüüd vaatame U elemente. Näiteks $\{q_3\} \in U$: millistest Q olekutest tahame sinna minna? (See on $Q \cap \text{move}_b^{-1}(\{q_3\}) = \{q_1\}$).
- Kui U teise elemendi jaoks ka arvutada, siis kokku saame $V = \{\{q_0, q_2\}, \{q_1\}\}$. Selle iteratsiooni sammu lõpus $P = \{\{q_0, q_2\}, \{q_3\}, \{q_4\}\}$. See ongi lõpptulemus.

Kokkuvõte

- Determineeritud automaadi minimeerimine
- Minimeeritud automaat - samaväärne automaat võimalikult väheste olekutega
- JFLAP-iga teha ja harjutada