Formale Sprachen und Komplexität Theoretische Informatik für Studierende der Medieninformatik Sommersemester 2025

2b

Deterministische endliche Automaten

Prof. Dr. Jasmin Blanchette

Lehr- und Forschungseinheit für Theoretische Informatik und Theorembeweisen

Stand: 21. Juli 2025 Basierend auf Folien von PD Dr. David Sabel



Fragestellung

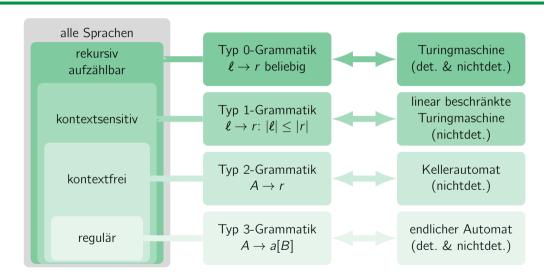
Formalismen, um formale Sprachen zu repräsentieren:

- ► Grammatiken: Sie erzeugen Wörter einer Sprache.
- Maschinenmodelle: Sie erkennen Wörter einer Sprache.

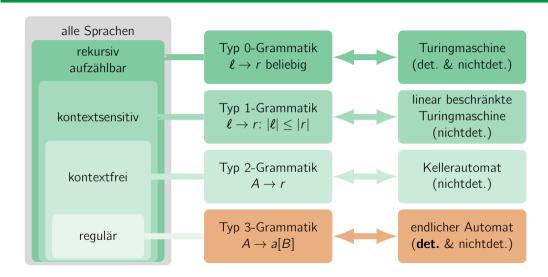
Welcher Formalismus besser ist, hängt von der konkreten Fragestellung ab.

Wichtige Fragestellung: Welche Maschine akzeptiert welche Sprachklasse?

Überblick über Grammatiken und Maschinenmodelle



Überblick über Grammatiken und Maschinenmodelle



Wiederholung: Reguläre Sprachen

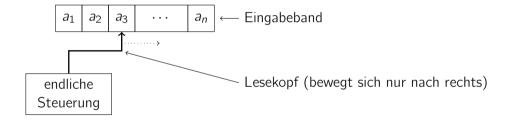
- ► Eine Grammatik $G = (V, \Sigma, P, S)$ ist vom Typ 3 (alternativ regulär), wenn alle Produktionen in P von der Form $A \to r \in P$ sind, wobei r = a oder r = aA' für $a \in \Sigma, A' \in V$.
- ► Eine Sprache $L \subseteq \Sigma^*$ ist vom Typ 3 (alternativ regulär), falls es eine Typ 3-Grammatik G gibt, sodass L(G) = L gilt.

Deterministische endliche Automaten

Informelle Kurzfassung:

- ▶ Deterministische endliche Automaten starten im Startzustand.
- ► Sie lesen zeichenweise ein Eingabewort.
- ► Sie wechseln dabei den Zustand (eindeutig). Es gibt nur endlich viele Zustände.
- ► Nach Lesen der Eingabe: akzeptieren oder verwerfen.
 - ► Akzeptieren = in einem Endzustand
 - ► Verwerfen = nicht in einem Endzustand
- Die akzeptierte Sprache besteht aus allen Wörter, für die der Automat akzeptiert.

Illustration eines endlichen Automaten

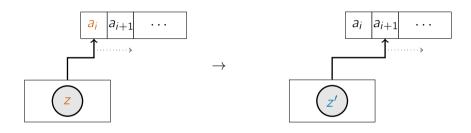


Definition

Ein deterministischer endlicher Automat (deterministic finite automaton, DFA) ist ein 5-Tupel $M = (Z, \Sigma, \delta, z_0, E)$, wobei:

- ► Z ist eine endliche Menge von Zuständen
- ▶ Σ ist das (endliche) Eingabealphabet mit $Z \cap \Sigma = \emptyset$
- ▶ $\delta: Z \times \Sigma \rightarrow Z$ ist die (totale) Überführungsfunktion
- $ightharpoonup z_0 \in Z$ ist der Startzustand
- $ightharpoonup E \subseteq Z$ ist die Menge der Endzustände.

Illustration des Zustandsübergangs



 $\delta(z, a_i) = z'$ bedeutet: Im Zustand z bei Eingabe a_i wechselt der DFA in z'.

Zustandsgraph eines DFA

Für DFA $M = (Z, \Sigma, \delta, z_0, E)$:

- Für Zustand $z \in Z$ gibt es Knoten (z).
- ▶ Startzustand $z_0 \in Z$: eingehender Pfeil → (z_0) .
- ► Endzustände $z \in E$: doppelte Kreise \boxed{z} .
- ▶ Übergänge $\delta(z_i, a) = z_j$ als Kante (z_i) \xrightarrow{a} (z_j) dargestellt



Beispiel für einen DFA

DFA
$$M=(\{z_0,z_1,z_2\},\{a,b\},\delta,z_0,\{z_2\})$$
 mit
$$\delta(z_0,a)=z_1\quad \delta(z_1,a)=z_2\quad \delta(z_2,a)=z_2$$

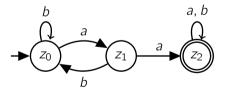
$$\delta(z_0,b)=z_0\quad \delta(z_1,b)=z_0\quad \delta(z_2,b)=z_2$$

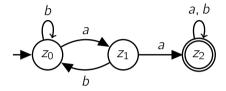
Beispiel für einen DFA

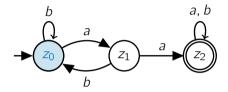
DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, \{z_2\})$$
 mit

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

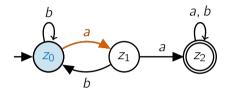




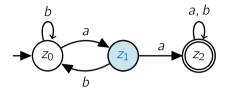


Abarbeitung der Eingabe abbaaa:

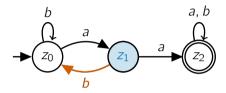
ightharpoonup Starte in z_0 .



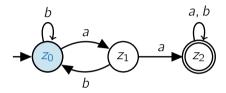
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- Lies a



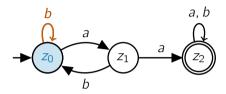
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .



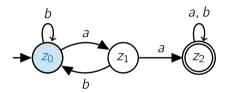
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *a* und wechsle in z_1 .
- ► Lies b



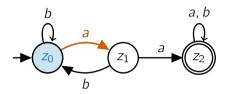
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .



- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *a* und wechsle in z_1 .
- ▶ Lies b und wechsle in z_0 .
- ► Lies *b*



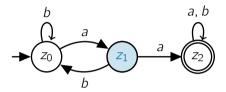
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *a* und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .



Abarbeitung der Eingabe abbaaa:

- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

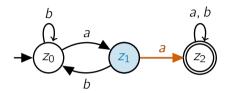
Lies a



Abarbeitung der Eingabe abbaaa:

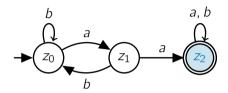
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *a* und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .



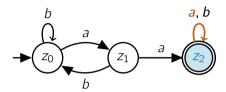
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ▶ Lies b und wechsle in z_0 .
- \blacktriangleright Lies *b* und wechsle in z_0 .

- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ► Lies a



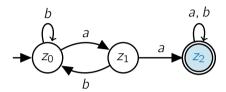
- \triangleright Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ▶ Lies b und wechsle in z_0 .
- \blacktriangleright Lies *b* und wechsle in z_0 .

- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies *a* und wechsle in z_2 .



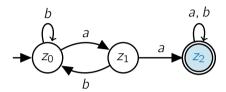
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- Lies a und wechsle in z_1 .
- ▶ Lies b und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_2 .
- ► Lies a



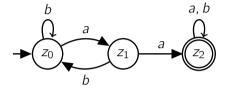
- \triangleright Starte in z_0 .
- Lies a und wechsle in z_1 .
- ▶ Lies b und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

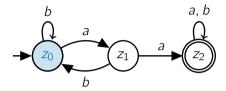
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_2 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_2 .



- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

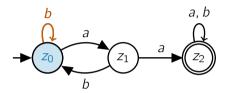
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_2 .
- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_2 .
- ► Akzeptiere.



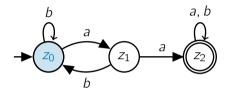


Abarbeitung der Eingabe bbab:

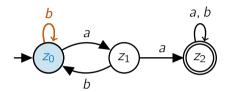
ightharpoonup Starte in z_0 .



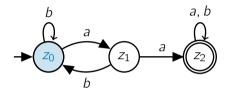
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ► Lies *b*



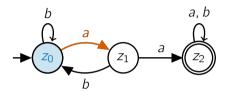
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .



- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- ► Lies *b*



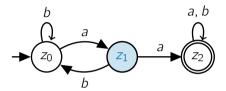
- ightharpoonup Starte in z_0 .
- Lies b und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies b und wechsle in z_0 .



Abarbeitung der Eingabe bbab:

- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

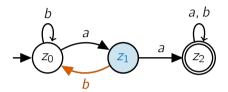
► Lies a



Abarbeitung der Eingabe bbab:

- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies b und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

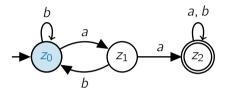
ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .



- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ► Lies b

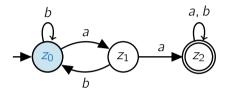
Beispiel für einen verwerfenden Lauf



- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- \blacktriangleright Lies *b* und wechsle in z_0 .

- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

Beispiel für einen verwerfenden Lauf



- ightharpoonup Starte in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .

- ightharpoonup Lies a und wechsle in z_1 .
- ightharpoonup Lies *b* und wechsle in z_0 .
- Verwirf.

Akzeptanz bei DFAs

Definition

Sei $M = (Z, \Sigma, \delta, z_0, E)$ ein DFA.

Wir definieren $\delta: Z \times \Sigma^* \to Z$ rekursiv durch

$$\widetilde{\delta}(z,\varepsilon) := z
\widetilde{\delta}(z,aw) := \widetilde{\delta}(\delta(z,a),w)$$

Die von M akzeptierte Sprache ist

$$L(M) := \{ w \in \Sigma^* \mid \widetilde{\delta}(z_0, w) \in E \}$$

Akzeptanz bei DFAs

Definition

Sei $M = (Z, \Sigma, \delta, z_0, E)$ ein DFA.

Wir definieren $\delta: Z \times \Sigma^* \to Z$ rekursiv durch

$$\widetilde{\delta}(z,\varepsilon) := z
\widetilde{\delta}(z,aw) := \widetilde{\delta}(\delta(z,a),w)$$

Die von M akzeptierte Sprache ist

$$L(M) := \{ w \in \Sigma^* \mid \widetilde{\delta}(z_0, w) \in E \}$$

Alternativ:

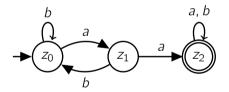
$$\widetilde{\delta}(z, a_1 a_2 \dots a_n) = \delta(\dots \delta(\delta(z, a_1), a_2) \dots, a_n)$$

 δ wendet δ solange an, bis das Eingabewort abgearbeitet ist.

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

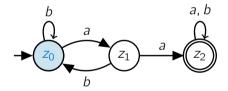


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(\delta(\delta(\delta(z_0, a), b), b), a), a), a)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

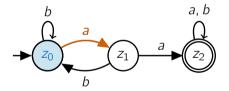


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(\delta(\delta(\delta(z_0, a), b), b), a), a), a)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

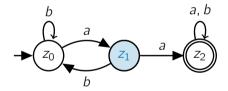


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(\delta(\delta(\delta(z_0, a), b), b), a), a), a)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

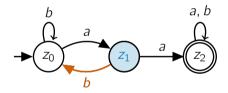


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(\delta(\delta(z_1, b), b), a), a), a)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

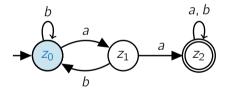


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(\delta(\delta(z_1, b), b), a), a), a)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

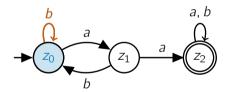


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(\delta(\delta(z_0, b), a), a), a)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

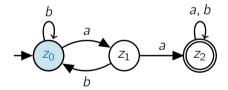


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(\delta(\delta(z_0, b), a), a), a)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

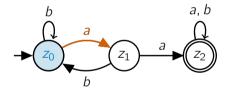


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(\delta(z_0, a), a), a)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

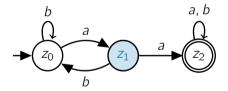


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(\delta(z_0, a), a), a)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

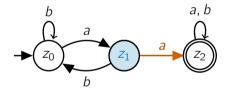


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(z_1, a), a)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

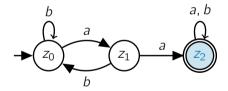


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(\delta(z_1, a), a)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

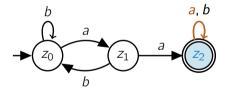


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(z_2, a)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

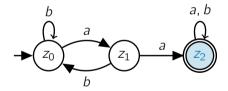


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = \delta(z_2, a)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E) \text{ mit } E = \{z_2\} \text{ und}$

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

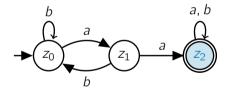


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = z_2$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

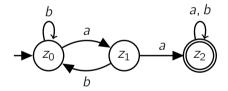


$$\widetilde{\delta}(z_0, abbaaa) = z_2 \in E$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

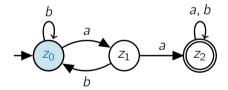


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = \delta(\delta(\delta(\delta(z_0, b), b), a), b)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

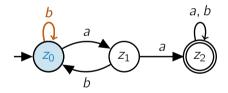


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = \delta(\delta(\delta(\delta(z_0, b), b), a), b)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

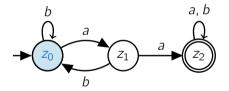


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = \delta(\delta(\delta(\delta(z_0, b), b), a), b)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

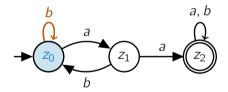


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = \delta(\delta(\delta(z_0, b), a), b)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:

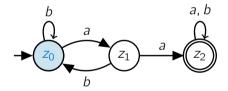


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = \delta(\delta(\delta(z_0, b), a), b)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

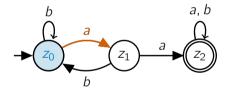


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = \delta(\delta(z_0, a), b)$$

DFA $M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$ mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

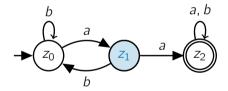


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = \delta(\delta(z_0, a), b)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

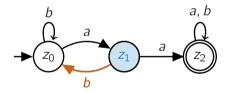


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = \delta(z_1, b)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

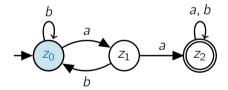


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = \delta(z_1, b)$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:

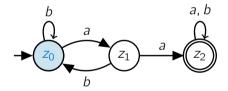


$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = z_0$$

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:



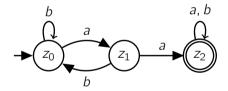
$$\widetilde{\delta}(z_0, bbab) = z_0 \notin E$$

Akzeptierte Sprache des Beispiels

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu M:



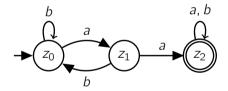
Akzeptierte Sprache = ?

Akzeptierte Sprache des Beispiels

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, E)$$
 mit $E = \{z_2\}$ und

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Zustandsgraph zu *M*:



Akzeptierte Sprache = $\{uaav \mid u, v \in \{a, b\}^*\}$

Läufe von DFAs

Definition

Seien $M=(Z,\Sigma,\delta,z_0,E)$ ein DFA und $w\in\Sigma^*$ ein Wort der Länge n. Die Folge von Zuständen z_0,\ldots,z_n mit $z_i=\delta(z_{i-1},w[i])$ für $i\in\{1,\ldots,n\}$ ist ein Lauf von M für w.

Läufe von DFAs

Definition

Seien $M=(Z,\Sigma,\delta,z_0,E)$ ein DFA und $w\in\Sigma^*$ ein Wort der Länge n. Die Folge von Zuständen z_0,\ldots,z_n mit $z_i=\delta(z_{i-1},w[i])$ für $i\in\{1,\ldots,n\}$ ist ein Lauf von M für w.

Für einen Lauf schreiben wir auch

$$z_0 \xrightarrow{w[1]} z_1 \xrightarrow{w[2]} \cdots \xrightarrow{w[n-1]} z_{n-1} \xrightarrow{w[n]} z_n$$

Beispiele für Läufe

DFA
$$M=(\{z_0,z_1,z_2\},\{a,b\},\delta,z_0,\{z_2\})$$
 mit
$$\delta(z_0,a)=z_1\quad \delta(z_1,a)=z_2\quad \delta(z_2,a)=z_2$$

$$\delta(z_0,b)=z_0\quad \delta(z_1,b)=z_0\quad \delta(z_2,b)=z_2$$

Beispiele für Läufe

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, \{z_2\})$$
 mit

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Lauf für abbaaa (akzeptierend):

$$z_0 \xrightarrow{a} z_1 \xrightarrow{b} z_0 \xrightarrow{b} z_0 \xrightarrow{a} z_1 \xrightarrow{a} z_2 \xrightarrow{a} z_2$$

Beispiele für Läufe

DFA
$$M = (\{z_0, z_1, z_2\}, \{a, b\}, \delta, z_0, \{z_2\})$$
 mit

$$\delta(z_0, a) = z_1$$
 $\delta(z_1, a) = z_2$ $\delta(z_2, a) = z_2$
 $\delta(z_0, b) = z_0$ $\delta(z_1, b) = z_0$ $\delta(z_2, b) = z_2$

Lauf für abbaaa (akzeptierend):

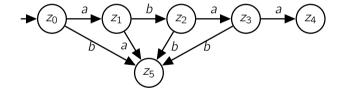
$$z_0 \xrightarrow{a} z_1 \xrightarrow{b} z_0 \xrightarrow{b} z_0 \xrightarrow{a} z_1 \xrightarrow{a} z_2 \xrightarrow{a} z_2$$

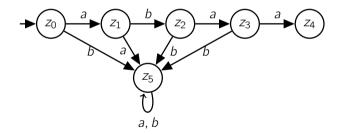
Lauf für *bbab* (verwerfend):

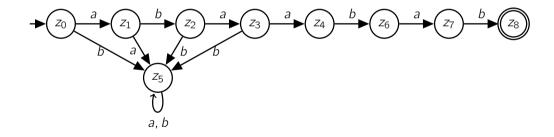
$$z_0 \xrightarrow{b} z_0 \xrightarrow{b} z_0 \xrightarrow{a} z_1 \xrightarrow{b} z_0$$

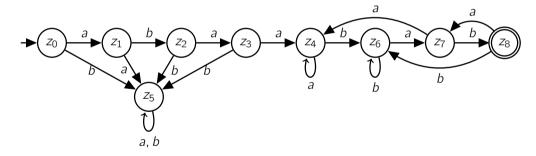




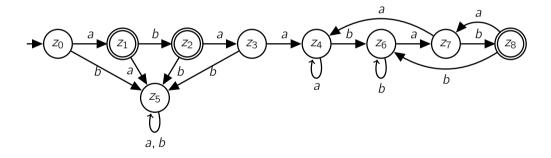


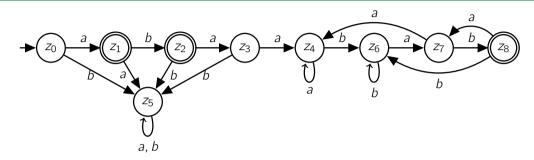






Zusätzlich die Wörter a und ab akzeptieren:





Bedeutung der Zustände:

 $z_0 = \varepsilon$ wurde gelesen

 $z_1 = \frac{a}{2}$ wurde gelesen

 $z_2 = ab$ wurde gelesen

 $z_3 = aba$ wurde gelesen

 $z_4 = abaa$ wurde gelesen

z₅ = ein falsches Präfix wurde gelesen (Müllzustand)

 $z_6 = abaa...b$ wurde gelesen

 $z_7 = abaa \dots ba$ wurde gelesen

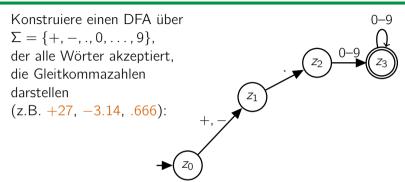
 $z_8 = abaa \dots bab$ wurde gelesen

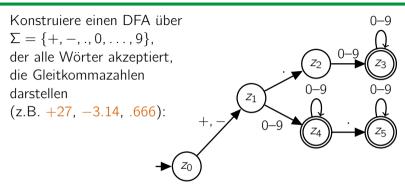
Konstruiere einen DFA über $\Sigma = \{+, -, ., 0, ..., 9\}$, der alle Wörter akzeptiert, die Gleitkommazahlen darstellen (z.B. +27, -3.14, .666):

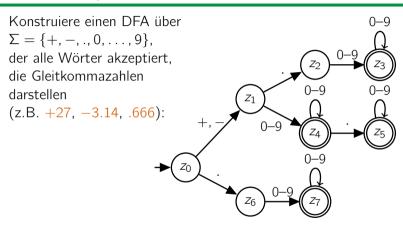
Konstruiere einen DFA über $\Sigma = \{+, -, ., 0, ..., 9\}$, der alle Wörter akzeptiert, die Gleitkommazahlen darstellen (z.B. +27, -3.14, .666):

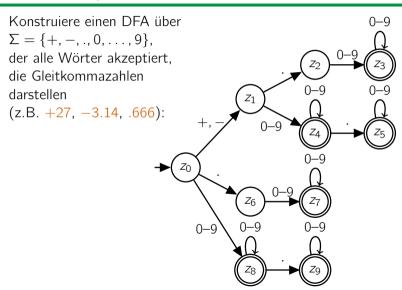


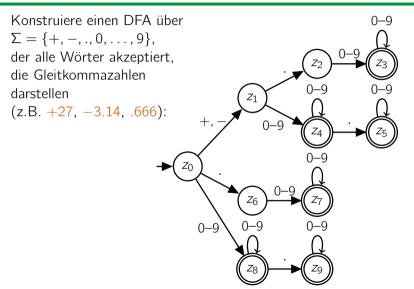
Konstruiere einen DFA über $\Sigma = \{+, -, ., 0, ..., 9\}$, der alle Wörter akzeptiert, die Gleitkommazahlen darstellen (z.B. +27, -3.14, .666):

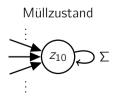












Anwendungen von Automaten

- ► Automaten werden zur Spezifikation von Systemen und Protokollen verwendet.
- ► Sie werden zur Textsuche und Texterkennung verwendet.
- ► Sie dienen als Implementierung für reguläre Ausdrücke (mehr hierzu später).