

# Automi a pila

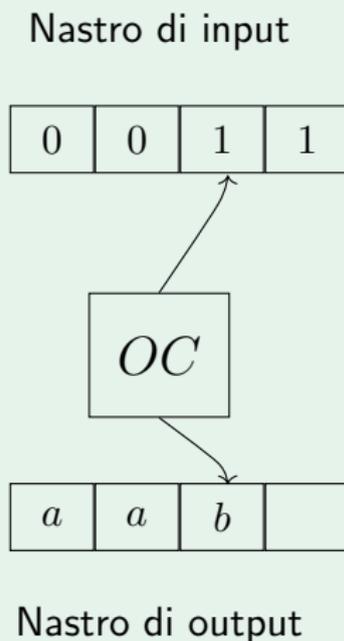
Dipartimento di Elettronica, Informazione e Bioingegneria  
Politecnico di Milano

16 marzo 2020

# Aumentiamo la potenza di un FSA

## Descrizione operativa dell'automa a pila

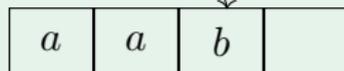
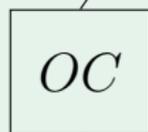
- Un FSA ha un Organo di Controllo (OC) con memoria finita e un nastro di input infinito su cui non può scrivere
- Se traduttore ha un nastro di output in cui può solo scrivere
- La “memoria” dello stato del calcolo è finita



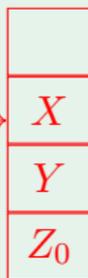
# Aumentiamo la potenza di un FSA

## Una memoria estesa

Nastro di input



Nastro di output



Memoria a pila:

- Infinita
  - Accesso alla sola cima
  - La lettura cancella
- Funzionamento LIFO

# Automa a pila

## Descrizione operativa

- L'automa a pila compie una mossa in funzione di:
  - Simbolo letto sulla pila
  - Stato corrente nell'FSA di controllo
  - Simbolo letto dall'ingresso (può non leggere nulla)
- L'automa a pila passa alla configurazione successiva:
  - cambiando stato nell'OC
  - sostituendo al simbolo in cima allo stack una stringa  $\alpha$  di simboli (potenzialmente,  $\alpha = \varepsilon$ )
  - spostando (opzionalmente) la testina di lettura
  - se l'automa è un traduttore, scrivendo una stringa (potenzialmente nulla)

# Riconoscitori e traduttori

## Automa riconoscitore

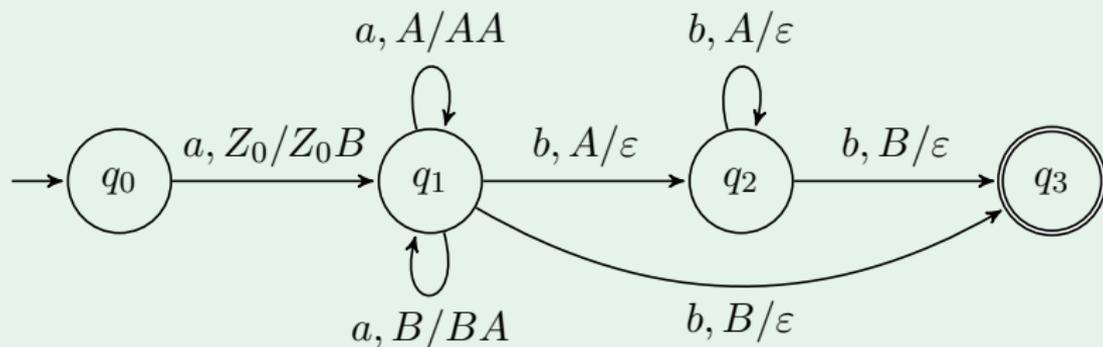
- La stringa  $x$  in ingresso è riconosciuta (accettata) se
  - L'automa scandisce completamente  $x$
  - Una volta scandita tutta, lo stato dell'OC è di accettazione

## Automa traduttore

- Se la stringa è accettata, il nastro di scrittura contiene la sua traduzione al termine del calcolo  $\tau(x)$
- Se la  $x$  non è accettata la traduzione è indefinita  $\tau(x) = \perp$

# Esempio: Riconoscere $\{a^n b^n | n > 0\}$

## Automa riconoscitore

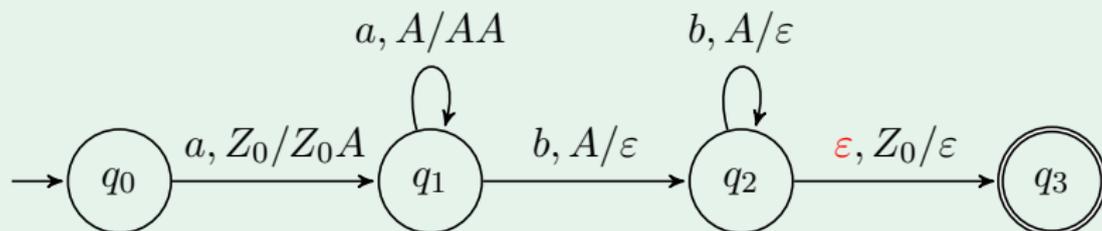


## Convenzioni notazione

- $\langle$  lettura input, cima della pila/riscrittura in pila  $\rangle$
- $Z_0$  marcatore per il fondo della pila

# Esempio: Riconoscere $\{a^n b^n | n > 0\}$

## Un'alternativa

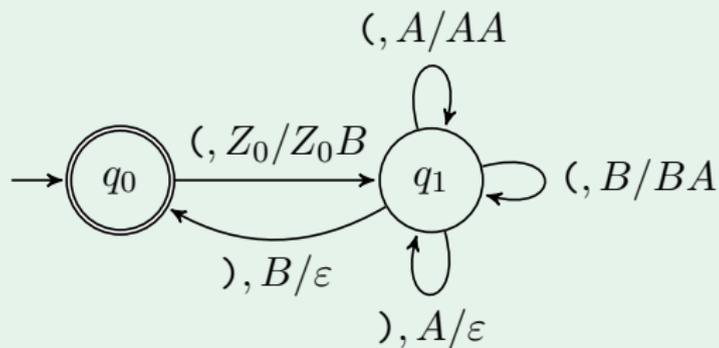


## $\epsilon$ – *mossa*

- Questo automa effettua una mossa senza leggere dall'input
- Posso evitare di usare  $B$  come “marcatore della prima  $a$ ”

# Stringhe ben parentetizzate...

.. di sole parentesi tonde

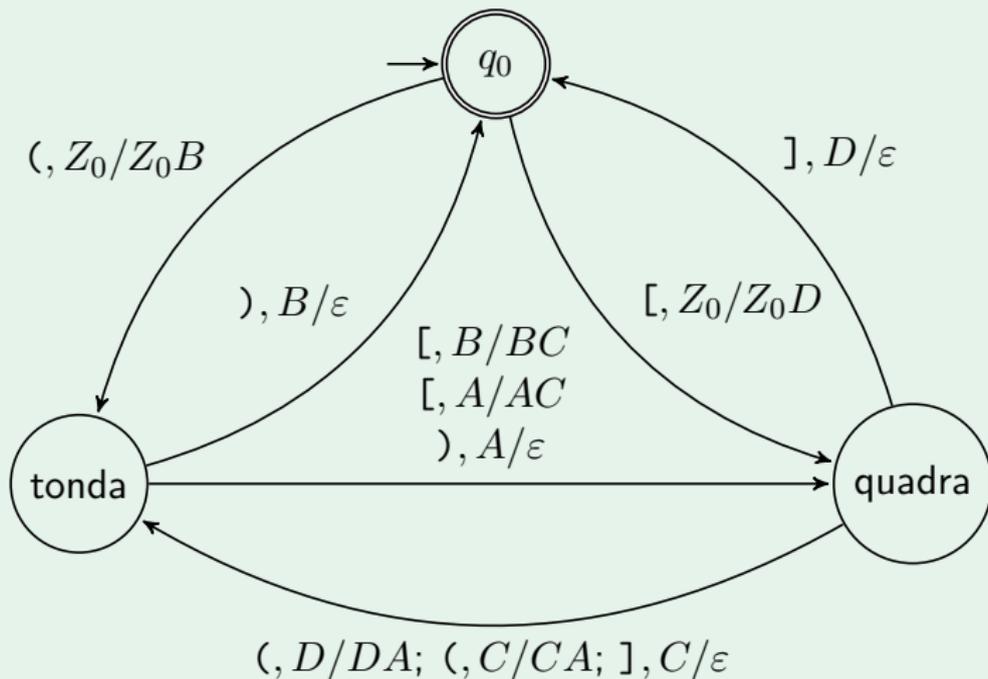


## Note

- È una “semplificazione” del riconoscitore di  $L = \{a^n b^n\}$
- Verifica solamente che il numero di  $a$  coincida con quello di  $b$

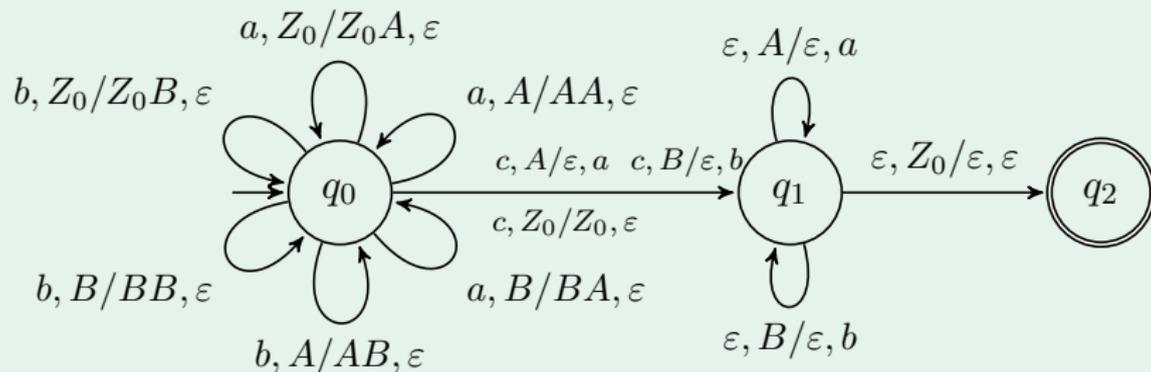
# Stringhe ben parentetizzate...

.. di parentesi tonde e quadre



# Un traduttore

Da  $L_1 \subset \{a, b, c\}^*$  a  $L_2 \subset \{a, b, c\}^*$



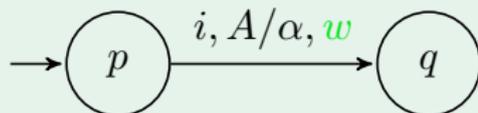
- Che traduzione effettua? (impila  $A$  e  $B$  fino alla prima  $c$  ...)

# Formalizzazione

## Riconoscitore e traduttore

- Automa [traduttore] a Pila :  $\langle \mathbf{Q}, \mathbf{I}, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, \mathbf{F}, [\mathbf{O}, \eta] \rangle$
- $\mathbf{Q}, \mathbf{I}, \delta, q_0, \mathbf{F}, [\mathbf{O}]$  come nell'FSA [traduttore]
- $\Gamma$  alfabeto di pila (per comodità, disgiunto da  $\mathbf{I}, [\mathbf{O}]$ )
- $Z_0 \in \Gamma$  simbolo iniziale di pila
- $\delta : \mathbf{Q} \times (\mathbf{I} \cup \{\varepsilon\}) \times \Gamma \rightarrow \mathbf{Q} \times \Gamma^*$  (n.b.  $\delta$  è parziale)
- $\eta : \mathbf{Q} \times (\mathbf{I} \cup \{\varepsilon\}) \times \Gamma \rightarrow \mathbf{O}^*$  ( $\eta$  è definita solo dove lo è  $\delta$ )

## Convenzione grafica



$$\delta(p, i, A) = \langle q, \alpha \rangle$$
$$[\eta(q, i, A) = w]$$

# Generalizzare lo stato

## Il concetto di *configurazione*

- Catturare lo stato di un Automa a Pila (AP)<sup>a</sup> richiede più informazione di quella di un FSA
- Chiamiamo lo stato di un AP *configurazione*  $c = \langle q, x, \gamma, [z] \rangle$ 
  - $q \in \mathbf{Q}$ : stato dell'organo di controllo
  - $x \in \mathbf{I}^*$ : stringa ancora da leggere (testina sul 1° carattere di  $x$ )
  - $\gamma \in \Gamma^*$  stringa dei caratteri in pila; convenzione: la pila cresce da sinistra (basso) a destra (alto)
  - $z \in \mathbf{O}^*$  stringa scritta in output

---

<sup>a</sup>Alternativamente, PDA, Push-Down Automaton

# Formalizzare la transizione

## Transizione tra configurazioni

- Transizione di un AP:  $c \vdash c' : \langle q, x, \gamma, [z] \rangle \vdash \langle q', x', \gamma', [z'] \rangle$
- Per chiarezza abbiamo  $\gamma = \beta A$ , definiamo, a seconda dei casi:
  - 1 **Lettura effettiva:** con  $x = i.y$  e  $\delta(q, i, A) = \langle q', \alpha \rangle$  (definita, non  $\perp$ )  $[\eta(q, i, A) = w]$  abbiamo  $x' = y, \gamma' = \beta\alpha, [z' = z.w]$
  - 2  **$\varepsilon$ -Lettura:** con  $x = y$  e  $\delta(q, \varepsilon, A) = \langle q', \alpha \rangle$  (definita, non  $\perp$ )  $[\eta(q, \varepsilon, A) = w]$  abbiamo  $x' = y, \gamma' = \beta\alpha, [z' = z.w]$
- Nota bene:  $\forall q, A, \delta(q, \varepsilon, A) \neq \perp \Rightarrow \forall i, \delta(q, i, A) = \perp$
- Se ciò non accade, l'AP è *non-deterministico* (approfondimento del concetto più avanti)

# Accettazione e traduzione

## Sequenza di mosse

- Definiamo  $\vdash^*$  come chiusura riflessiva, transitiva di  $\vdash$

## Accettazione e traduzione di $x \in L$

$$x \in L \wedge [z = \tau(x)]$$

$\Leftrightarrow$

$$c_0 = \langle q_0, x, Z_0, [\varepsilon] \rangle \vdash^* c_f = \langle q, \varepsilon, \gamma, [z] \rangle, q \in \mathbf{F}$$

N.b. attenzione alle  $\varepsilon$  mosse, soprattutto a fine stringa!

## Usi degli AP nel software

- Parte fondamentale degli analizzatori sintattici dei compilatori
- Macchina astratta a run-time dei linguaggi con ricorsione (Python, interprete Java)
- Può essere usato per controllare la correttezza di molti data-description languages (JSON,BSON,XML,HTML-4)
- È possibile generare le implementazioni a partire da specifiche sintetiche (corso di Formal Languages and Compilers)

# Proprietà degli AP (riconoscitori)

## Cosa posso riconoscere?

- Un AP è in grado di riconoscere  $\{a^n b^n | n > 0\}$
- Posso riconoscere  $\{a^n b^n c^n | n > 0\}$ ?:
  - **NO**. Intuitivamente: Dopo aver impilato un simbolo per ogni  $a$  e spilato uno per ogni  $b$ , come conto le  $c$ ?
  - Per la dimostrazione formale si usa l'estensione del pumping lemma per i linguaggi riconosciuti dagli AP
  - Esiste un  $p \geq 1$  tale per cui, data  $x = pvcws \in L_{AP}, |x| \geq p$  con  $|vcw| \leq p, |vc| \geq 1 \Leftrightarrow \forall n \in \mathbb{N}, pv^n cw^n s \in L_{AP}$
- La pila è una memoria distruttiva: per leggere (sotto la cima) occorre cancellare elementi!

## Proprietà degli AP (riconoscitori) - 2

### Cosa posso riconoscere?

- Un AP riconosce sia  $\{a^n b^n | n > 0\}$  che  $\{a^n b^{2n} | n > 0\}$
- Posso riconoscere  $\{a^n b^n | n > 0\} \cup \{a^n b^{2n} | n > 0\}$ 
  - **NO**. Intuitivamente “simile” a prima:
  - Se svuoto la pila per contare le prime  $n$   $b$  perdo memoria per le successive
  - Se ne svuoto solo metà, e ce ne sono solo  $n$  non so se sono a metà pila
  - Intuitivamente: mi servirebbe “dare un’occhiata” in avanti sull’input, per un numero arbitrariamente grande di caratteri
  - Formalizzazione diversa dal precedente (piuttosto complessa, non c’è sul libro)

# Conseguenze delle proprietà

## La famiglia $L_{AP}$

- $L_{AP}$ : la famiglia di linguaggi riconosciuti dagli AP (determ.)
- $L_{AP}$  non è chiusa rispetto all'unione per quanto detto
- $L_{AP}$  è chiusa rispetto al complemento? Sì.
  - Il principio della dimostrazione è lo stesso degli FSA, scambiare  $F$  con  $Q \setminus F$
- $L_{AP}$  non è chiusa rispetto all'intersezione (perché?)

# Costruire il complemento

## Difficoltà nella costruzione

- La  $\delta$  dell'automa va completata come per gli FSA con lo stato di errore
  - Le  $\varepsilon$  mosse possono introdurre non-determinismo
- Un ciclo di  $\varepsilon$  mosse può evitare che l'automa proceda (stringa non accettata, neppure dall'automa con  $\mathbf{F}' = \mathbf{Q} \setminus \mathbf{F}$ )
  - Si può trasformare ogni AP con cicli di  $\varepsilon$  mosse in uno equivalente privo di essi
- Se esiste una sequenza  $\langle q_1, \varepsilon, \gamma_1 \rangle \vdash \langle q_2, \varepsilon, \gamma_2 \rangle \vdash \langle q_3, \varepsilon, \gamma_3 \rangle$  dove solo  $q_1, q_3 \in \mathbf{F}$ , ma  $q_2 \notin \mathbf{F}$  cosa succede?
  - Serve “forzare” l'automa ad accettare solo alla fine di una sequenza (necessariamente finita) di  $\varepsilon$  mosse
- *Più della tecnica di dimostrazione è importante: per impiegare la macchina che risolve il “problema positivo” per risolvere quello “negativo” serve essere sicuri di “arrivare in fondo”*