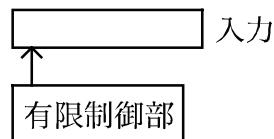
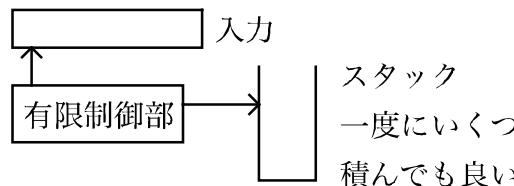


## プッシュダウンオートマトン (pda)

有限オートマトン



プッシュダウンオートマトン



### 定義4.1

$$pda M = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, s_0, Z_0)$$

$K$  : 状態の集合

$\Sigma$  : 入力記号の集合

$\Gamma$  : スタック記号の集合

$s_0$  : 初期状態  $s_0 \in K$

$Z_0$  : スタック初期記号  $Z_0 \in \Gamma$

$\delta$  : 状態遷移関数

$$K \times \Sigma \times \Gamma \rightarrow K \times \Gamma^*$$
 の有限部分集合族

定義4.2 様相  $(s, y, \sigma)$ ,  $s \in K, y \in \Sigma^*, \sigma \in \Gamma^*$

$$s : \underline{\hspace{1cm}}$$

$$y : \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\sigma : \underline{\hspace{1cm}}$$

定義4.3  $s_1 \Rightarrow s_2$  : 様相  $s_1$  から  $s_2$  へ 1 ステップで変わりうる

定義4.4  $s_1 = s_n$  または  $s_1 \Rightarrow s_n$  または  $s_1 \Rightarrow s_2 \Rightarrow \dots \Rightarrow s_n$  のとき

$$\underline{\hspace{1cm}}$$

定義4.5  $x \in \Sigma^*$  がある状態  $s \in K$  に対し,

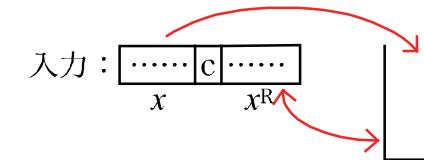
$$(s_0, x, Z_0) \xrightarrow{*} (s, \varepsilon, \varepsilon)$$

を満たすとき,  $x$  は pda  $M$  によって受理される

受理される列の全体を,

## 例題4.1

$$\{ xcx^R \mid x \in \{a,b\}^* \}$$



$$\delta(s_0, a, Z_0) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, c, A) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, b, Z_0) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, c, B) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, c, Z_0) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_1, a, A) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, a, A) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_1, b, B) = \underline{\hspace{1cm}}$$

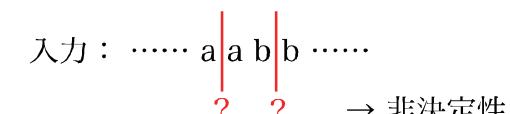
$$\delta(s_0, b, A) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, a, B) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, b, B) = \underline{\hspace{1cm}}$$

## 例題4.2

$$\{ x x^R \mid x \in \{a,b\}^* \}$$



$$\delta(s_0, a, Z_0) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_1, a, A) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, b, Z_0) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_1, b, B) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, a, A) = \underline{\hspace{1cm}}$$

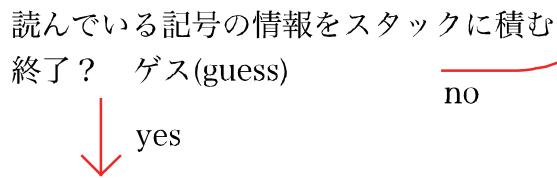
$$\delta(s_0, b, A) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, a, B) = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$\delta(s_0, b, B) = \underline{\hspace{1cm}}$$

## pda の設計

### (1) 積み上げモードの動作



### (2) チェックモードの動作

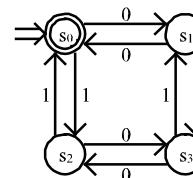
読みでいる記号とスタックの先頭記号を比較

## fa の模倣

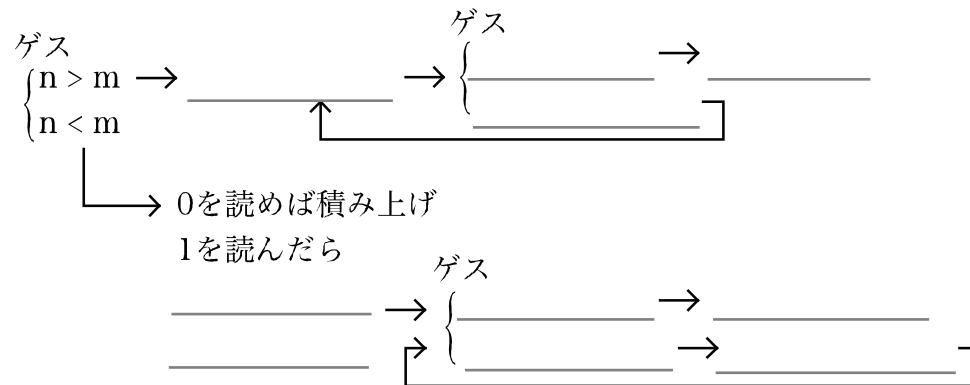
fa が受理するとき, pda のスタックは空 → \_\_\_\_\_

fa M をスタックを変更せず模倣

M の受理状態に行くとき, スタックを { \_\_\_\_\_ } \_\_\_\_\_



**例題4.3**  $\{0^n 1^m \mid n \neq m\}$  (  $\{0^n 1^n \mid n > 0\}$  なら簡単 )



ゲスがはずれたほうも正しく動くかチェックが必要