

5.3. Aceptación por pila vacía

En todos los modelos de autómatas que hemos considerado en este curso, la aceptación de cadenas está determinada por los estados finales o de aceptación. Para los autómatas con pila existe otra noción de aceptación: la aceptación por pila vacía, definida a continuación. Cuando se usa esta noción, los autómatas no requieren un conjunto F de estados finales, solamente los seis restantes componentes: $(Q, q_0, \Sigma, \Gamma, s_0, \Delta)$.

5.3.1 Definición. Dado un autómata con pila $M = (Q, q_0, \Sigma, \Gamma, s_0, \Delta)$, ya sea AFPD o AFPN, el **lenguaje aceptado por M por pila vacía** se define como

$$N(M) := \{w \in \Sigma^* : \text{existe un cómputo } (q_0, w, s_0) \vdash^* (p, \lambda, \lambda)\}.$$

O sea, una cadena es aceptada por pila vacía si se puede ir, en cero, uno o más pasos, desde la configuración inicial hasta una configuración en la que la pila esté completamente desocupada¹. Nótese que, para ser aceptada, la cadena de entrada w debe ser procesada completamente.

Para AFPN las nociones de aceptación por pila vacía y por estados finales resultan ser equivalentes, como se establece en los dos siguientes teoremas. Es importante anotar que para autómatas deterministas AFPD los dos tipos de aceptación *no* son equivalentes.

5.3.2 Teorema. *Si $L = L(M)$ para algún autómata con pila AFPN M , entonces $L = N(M')$ para algún AFPN M' . Es decir, M' acepta por pila vacía lo que M acepta por estado final.*

Demostración: Sea $M = (Q, q_0, F, \Sigma, \Gamma, s_0, \Delta)$. M' se diseña modificando M de tal manera que vacíe su pila cuando M haya aceptado una cadena de entrada. Concretamente, se define M' como

$$M' = (Q \cup \{p_0, p\}, p_0, \Sigma, \Gamma \cup \{r_0\}, r_0, \Delta')$$

donde p_0 (estado inicial) y p son estados nuevos, y r_0 es el nuevo símbolo inicial de pila. La función de transición Δ' se define así:

1. $\Delta'(p_0, \lambda, r_0) = \{(q_0, s_0 r_0)\}$. Transición λ mediante la cual el nuevo símbolo inicial de pila se coloca en el fondo. Esto impedirá que una cadena sea accidentalmente aceptada si el autómata original M vacía la pila.

¹La N en la notación $N(M)$ proviene de la expresión ‘pila nula’, sinónimo de ‘pila vacía’.

2. $\Delta(q, a, s) \subseteq \Delta'(q, a, s)$ para todo $q \in Q$, $a \in \Sigma$ ó $a = \lambda$ y $s \in \Gamma$. Esto quiere decir que M' simula a M : todas las transiciones del autómata original también se pueden realizar en el nuevo autómata.
3. $(p, s) \in \Delta'(q, \lambda, s)$ para todo $q \in F$, $s \in \Gamma \cup \{r_0\}$. Mediante esta transición λ , M' pasa al nuevo estado p siempre que q sea un estado de aceptación.
4. $\Delta'(p, \lambda, s) = \{(p, \lambda)\}$. Mediante esta transición λ , M' borra todo el contenido de la pila.

Obsérvese que las transiciones λ de los numerales 3 y 4 no consumen ningún símbolo en la cadena de entrada. Además, la única manera de que M' vacíe completamente la pila es ingresando al estado p , lo cual puede hacer únicamente desde un estado de aceptación de M .

Si w es aceptada por M , o sea si $w \in L(M)$, M realiza un cómputo de la forma

$$(q_0, w, s_0) \vdash^* (q, \lambda, \beta)$$

donde $q \in F$ y $\beta \in \Gamma^*$. Entonces en M' se puede efectuar el siguiente cómputo:

$$(p_0, w, r_0) \vdash (q_0, w, s_0 r_0) \vdash^* (q, \lambda, \beta r_0) \vdash (p, \lambda, \beta r_0) \vdash^* (p, \lambda, \lambda).$$

Por lo tanto, $w \in N(M')$.

Un razonamiento similar muestra que $w \in N(M')$ implica $w \in L(M)$. En conclusión, $L(M) = N(M')$. \square

5.3.3 Teorema. *Si $L = N(M)$ para algún autómata con pila AFPN M , entonces $L = L(M')$ para algún AFPN M' . Es decir, M' acepta por estado final lo que M acepta por pila vacía.*

Demostración: Sea $M = (Q, q_0, \Sigma, \Gamma, s_0, \Delta)$ un AFPN que acepta por pila vacía. M' se diseña añadiendo un nuevo estado q_f a M de tal manera que M' ingrese a tal estado (único estado de aceptación) solamente cuando M haya vaciado su pila. Concretamente, se define M' como

$$M' = (Q \cup \{p_0, p_f\}, p_0, \{p_f\}, \Sigma, \Gamma \cup \{r_0\}, r_0, \Delta')$$

donde p_0 (estado inicial) y p_f (único estado de aceptación) son estados nuevos, y r_0 es el nuevo símbolo inicial de pila. La función de transición Δ' se define así:

1. $\Delta'(p_0, \lambda, r_0) = \{(q_0, s_0 r_0)\}$. Transición λ mediante la cual el nuevo símbolo inicial de pila se coloca en el fondo. Cuando M' encuentre el marcador de fondo r_0 , sabrá que M ha vaciado su pila.
2. $\Delta(q, a, s) \subseteq \Delta'(q, a, s)$ para todo $q \in Q$, $a \in \Sigma$ ó $a = \lambda$ y $s \in \Gamma$. Esto quiere decir que M' simula a M : todas las transiciones del autómata original también se pueden realizar en el nuevo autómata.
3. $(p_f, s) \in \Delta'(q, \lambda, r_0)$ para todo $q \in Q$. Mediante esta transición λ , M' pasa al estado de aceptación p_f cuando detecte el marcador de fondo r_0 . O sea, M' acepta cuando M vacía su pila.

Si w es aceptada por M , o sea si $w \in N(M)$, M realiza un cómputo de la forma

$$(q_0, w, s_0) \vdash^* (q, \lambda, \lambda)$$

donde $q \in Q$. Entonces en M' se puede efectuar el siguiente cómputo:

$$(p_0, w, r_0) \vdash (q_0, w, s_0 r_0) \vdash^* (q, \lambda, r_0) \vdash (p_f, \lambda, r_0).$$

Por lo tanto, $w \in L(M')$.

Un razonamiento similar muestra que $w \in L(M')$ implica $w \in N(M)$. En conclusión, $N(M) = L(M')$. \square

Ejercicios de la sección 5.3

1. Modificar los autómatas de los tres [ejemplos de la sección 5.2](#) para que acepten por pila vacía y no por estado final.
2. Diseñar AFPN que acepten los siguientes lenguajes por pila vacía:
 - (i) $L = \{a^i b^{2i} : i \geq 1\}$, sobre $\Sigma = \{a, b\}$.
 - (ii) $L = \{a^{2i} b^i : i \geq 1\}$, sobre $\Sigma = \{a, b\}$.
 - (iii) $L = \{0^i 1^j : 0 \leq i \leq j \leq 2i\}$, sobre $\Sigma = \{0, 1\}$.
 - (iv) $L = \{0^i 1^j : i, j \geq 0, i \neq j\}$, sobre $\Sigma = \{0, 1\}$.
3. Completar los detalles faltantes en las demostraciones del [Teorema 5.3.2](#) y el [Teorema 5.3.3](#). ¿Por qué estas demostraciones no son válidas para autómatas deterministas?