

정규언어

1

제 1 절 정규식

수식(arithmetic expression)과 유사하게 정규식(regular expression)을 정의한다.

정의 1 알파벳 Σ 상의 정규식과 그것이 표시하는 집합은 다음과 같다

1. \emptyset 는 정규식이고 공집합을 표시한다.
2. ϵ 는 정규식이고 $\{\epsilon\}$ 을 표시한다.
3. 각 $a \in \Sigma$ 는 정규식이고 $\{a\}$ 를 표시한다.
4. r 과 s 가 정규식이고 각각 R 과 S 집합을 표시한다면, $(r + s)$, (rs) , (r^*) 는 정규식이고 각각 $R \cup S$, RS , R^* 집합을 표시한다.

정규식 r 의 언어 $L(r)$ 은 $r \circ |$ 표시하는 집합이다.

정규식 a 와 글자 a 는 서로 다른 것을 나타내나, 같은 형태임을 유의하라. 즉 $L(a) = \{a\}$ 이고 $L(\epsilon) = \{\epsilon\}$ 이다.

2

정규식에서 연산의 순서를 $* \cdot +$ 로 정하면 많은 괄호를 생략할 수 있다. 즉 $((1(0^*)) + 0) = 10^* + 0$ 이고 이 정규식은 $\{0, 1, 10, 100, \dots\}$ 을 나타낸다. 또한 다음과 같은 연산의 법칙을 적용할 수 있다.

- $+$ 연산은 합집합을 나타내므로, 교환법칙과 결합법칙이 성립 한다. 즉 $r + s = s + r$ 이고 $(r + s) + t = r + (s + t)$ 이다.
- \cdot 연산은 접합을 나타내므로, 교환법칙은 성립하지 않고 결합법칙은 성립한다. 즉 $(rs)t = r(st)$ 이다.
- $+ \cdot$ 와 $\cdot +$ 사이에 분배법칙이 성립한다. 즉 $r(s + t) = rs + rt$ 이고 $(r + s)t = rt + st$ 이다.

정의 2 정규식으로 표시되는 언어를 정규언어라고 부른다.

예제 1 정규식

$$(00)^*(11)^*1$$

은 짹수 개의 0 다음에 홀수 개의 1이 나오는 스트링의 집합을 표시한다.

3

예제 2 $\{0^n 1^m : (n + m)\text{은 짹수}\}$ 를 나타내는 정규식을 구하라.

정규식의 연산 $+$ 는 “또는”의 의미이므로, 정규식을 구할 때 여러 경우로 나누어서 생각하는 것이 좋다. 0이 짹수 개 나오고 1이 짹수 개 나오든지 0이 홀수 개 나오고 1이 홀수 개 나와야 되므로, 답은 $(00)^*(11)^* + 0(00)^*1(11)^*$ 이다.

앞으로 예제에서 알파벳에 대한 별다른 언급이 없으면 $\Sigma = \{0, 1\}$ 이다.

예제 3 1이 한 개 또는 두 개 있는 스트링의 집합을 표시하는 정규식을 구하라.

1이 한 개 있는 스트링의 집합은 0^*10^* 이고, 1이 두 개 있는 스트링의 집합은 $0^*10^*10^*$ 이므로 둘을 합치면 $0^*10^*(\epsilon + 10^*)$ 이다.

예제 4 길이가 3의 배수인 스트링의 집합을 표시하는 정규식을 구하라. 길이가 3인 스트링을 표시하는 정규식이 $(0 + 1)(0 + 1)(0 + 1)$ 이므로 답은 $((0 + 1)(0 + 1)(0 + 1))^*$ 이다. $(0 + 1)(0 + 1)(0 + 1)$ 을 줄여서 $(0 + 1)^3$ 으로 쓰기로 한다.

4

예제 5 11을 부분스트링으로 갖는 스트링의 집합을 표시하는 정규식은 $(0+1)^*11(0+1)^*$ 이다.

예제 6 111이 딱 한 번 나타나는 스트링의 집합을 표시하는 정규식을 구하라.

예제 7 11을 부분스트링으로 갖지 않는 스트링의 집합을 표시하는 정규식을 구하라.

예제 8 $\Sigma = \{a, b, c\}$ 일 때, 첫 글자가 다시 나타나지 않는 스트링의 집합을 표시하는 정규식을 구하라.

언어를 표현하는 방식에는 정규식, 오토마타, 문법 등이 있다.

정의 3 언어의 표현 방식 A, B 가 $L(A) = L(B)$ 를 만족하면, A 와 B 는 동등(*equivalent*)하다.

제 2 절 유한 오토마타

컴퓨터는 일반적으로 중앙처리장치, 메모리, 입출력장치로 구성되어 있다. 앞으로 컴퓨터의 이론적인 모델들을 배우게 되는데, 그 중에서 가장 간단한 것이 유한 오토마타이다. 유한 오토마타는 중앙 처리장치에 해당하는 유한제어기와 입력장치인 입력테입으로 구성된다. 유한 오토마타의 특징은 메모리를 가지고 있지 않다는 것이다. 입력테입은 칸들로 나누어지고 각 칸은 하나의 글자를 가질 수 있다. 입력테입에는 헤드(head)가 있어서 헤드가 가리키는 칸에 있는 글자를 읽을 수 있다. 유한제어기는 상태들로 구성된다. 그림 1를 보라.

1	0	1	1	0	
---	---	---	---	---	--

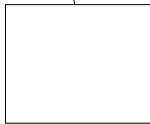


그림 1:

초기에 헤드는 입력테입의 맨왼쪽 칸을 가리키고, 유한제어기는 초기 상태에 놓여 있다. 각 단계에서 현재 상태와 테입의 글자에 의해서 다음 상태가 결정되고, 헤드는 한 칸 오른쪽으로 진행한다.

정의 4 결정 유한 오토마타 M 은 다섯 가지 요소 $(Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$ 로 구성된다. 여기에서

1. Q 는 상태들의 유한 집합이고
2. Σ 는 알파벳이고

7

3. 전이함수 δ 는 $Q \times \Sigma$ 에서 Q 로의 함수이고
4. $q_0 \in Q$ 는 초기상태이고
5. $F \subseteq Q$ 는 최종상태들의 집합이다.

결정 유한 오토마타(*deterministic finite automata*)를 줄여서 DFA로 부르기로 하자.

전이 함수 δ 를 확장하여 $Q \times \Sigma^*$ 에서 Q 로의 함수 δ^* 를 다음과 같이 정의한다.

- $\delta^*(q, \epsilon) = q$
- 모든 $w \in \Sigma^*$ 와 $a \in \Sigma$ 에 대하여, $\delta^*(q, wa) = \delta(\delta^*(q, w), a)$

스트링 $w \in \Sigma^*$ 에 대하여 $\delta^*(q_0, w)$ 이 DFA M 의 최종상태이면, M 이 w 를 받아들인다고 말한다. M 의 언어 $L(M)$ 은 M 이 받아들이는 모든 스트링의 집합이다. 즉

$$L(M) = \{w \in \Sigma^* : \delta^*(q_0, w) \in F\}.$$

8

DFA의 상황(configuration)은 현재 상태와 입력 스트링의 읽지 않은 부분으로 결정된다. 입력 스트링이 w 일 때, DFA의 시작 상황은 (q_0, w) 이고, 종료 상황은 어떤 $q \in Q$ 에 대하여 (q, ϵ) 이다.

한 번의 전이에 의해서 DFA M 의 상황이 변화하는 과정을 \vdash_M 으로 표시한다. 즉 현재 상황이 $(q, 10110)$ 이고 $\delta(q, 1) = q'$ 이면,

$$(q, 10110) \vdash_M (q', 0110)$$

이다. DFA M 이 명확한 경우 \vdash_M 대신 \vdash 를 사용할 수 있다. 0번 이상의 전이를 \vdash^* 로 표시한다.

예제 9 $M = (\{q_0, q_1\}, \{0, 1\}, \delta, q_0, \{q_0\})$ 이고, δ 는 다음과 같다.

	0	1
q_0	q_0	q_1
q_1	q_1	q_0

$L(M)$ 은 짝수 개의 1을 가진 스트링의 집합이다.

9

유한 오토마타를 이해하기 쉽도록 FA그림으로 나타낸다. 상태는 정점으로, 전이 $\delta(p, a) = q$ 는 상태 p 에서 q 로 가는 라벨 a 가 붙은 간선으로, 최종상태는 이중원으로, 초기상태는 화살표로 표시한다.

예제 9의 DFA를 그림으로 나타내면 그림 2와 같다.

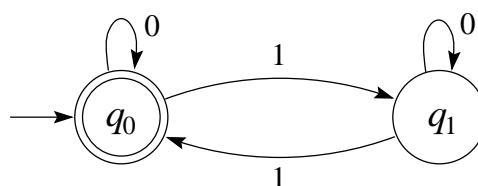


그림 2:

일반적으로 다음 두 단계에 의해 DFA를 만든다.

- 현재까지 읽은 부분에서 어떤 정보를 기억해야 하는지를 정하고 이 정보를 상태로 표시한다.
- 새로운 글자를 읽었을 때 기억해야 하는 정보가 어떻게 바뀌는지를 보고 전이함수를 정한다.

10

이 중에서 중요한 것은 기억해야 하는 정보를 정하는 것이다. 예제 9에서는 1의 개수가 짝수인지 홀수인지를 기억해야 한다. 따라서 상태 q_0 은 1의 개수가 짝수, q_1 은 1의 개수가 홀수임을 나타낸다.

예제 10 $L = \{w : N_0(w) \bmod 2 > N_1(w) \bmod 2\}$ 을 받아들이는 DFA를 구하라. 여기에서 $N_a(w)$ 는 w 에 있는 a 의 개수를 나타낸다. 즉, 이 DFA는 0의 개수는 홀수이고 1의 개수는 짝수인 스트링을 받아들여야 된다.

i) 경우 $N_0(w) \bmod 2$ 와 $N_1(w) \bmod 2$ 를 기억하면 된다. 그림 3.

11

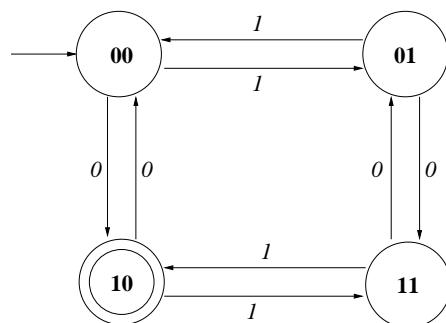


그림 3:

예제 11 0101을 부분스트링으로 갖는 스트링을 받아들이는 DFA를 구하라.

이 문제에서는 0101의 어두 중에서 현재까지 읽은 부분을 기억해야 한다. 따라서 0101의 어두를 상태로 표시하는 DFA를 만들면 된다. (그림 4) 이제 전이함수를 정한다. 예를 들면, 현재까지 읽은 어두가 0이고, 그 다음에 1을 읽으면 읽은 어두가 01이 되고, 0을 읽으

12

면 읽은 부분이 00이 되는데 0101의 어두에 해당되는 것은 0이다.

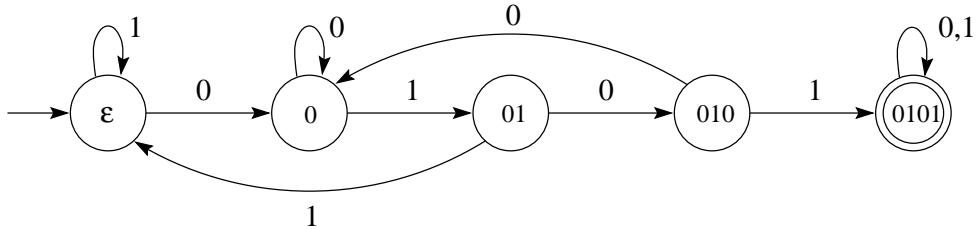


그림 4:

예제 12 0101을 부분스트링으로 갖지 않는 스트링을 받아들이는 DFA를 구하라.

그림 4의 DFA에서 최종상태와 그 외의 상태를 맞바꾸면 된다. (이와 같이 여집합을 표시하는 문제가 정규식에서는 어려웠는데, DFA에서는 쉬운 것을 주목하라.)

예제 13 스트링에서 연속(run)이란 같은 글자로만 구성된 (더 이

13

상 늘릴 수 없는) 부분스트링을 말한다. 예를 들면, 0110001은 길이가 2인 1의 연속과 길이가 3인 0의 연속을 가지고 있다. 길이가 2인 연속을 갖지 않는 스트링을 받아들이는 DFA를 구하라. 즉 스트링이 길이가 2인 연속은 갖지 않아야 하고 길이가 1이나 3이상인 연속은 가질 수 있다.

이 문제에서는 가장 최근의 연속을 기억해야 하고 그 중에서 길이가 3이하인 연속을 기억하면 된다.

예제 14 010을 부분스트링으로 가지고, 100을 부분스트링으로 갖지 않는 스트링을 받아들이는 DFA를 구하라.

이 문제는 약간 어렵다. 010이나 100이 부분스트링으로 있는지 없는지를 알기 위해서는 앞의 예제에서처럼 010과 100의 어두를 기억해야 한다. 동시에 현재 100을 읽고 있다면 이전에 010이 있었는지 없었는지를 알고 있어야 한다. 반대로 현재 010을 읽고 있을 때 이전에 100이 있었는지를 기억할 필요는 없다. 왜냐하면 100이 있었다면 이 스트링은 받아들여지지 않기 때문이다.

14

δ 가 부분함수일 때도 DFA로 볼 수 있다. 이 경우 위의 정의에 의한 DFA로 바꾸려면, 새로운 상태 $q' \notin F$ 을 도입하여

- 정의되지 않은 모든 전이는 q' 으로 가도록 하고,
- 모든 $a \in \Sigma$ 에 대하여 $\delta(q', a) = q'$ 이 되도록 한다.

q' 과 같이 한 번 들어가면 빠져 나올 수 없는 상태를 죽은 상태(dead state)라고 부른다. 예제 12에서 상태 0101도 죽은 상태이다.

제 3 절 비결정 유한 오토마타

비결정 유한 오토마타(nondeterministic finite automata)를 줄여서 NFA로 부르기로 하자. NFA는 다음 두 가지 면에서 DFA를 일반화 한 것이다.

1. 각 상태와 글자가 주어졌을 때, 다음 상태가 없거나 하나 이상 일 수 있다.

15

2. 각 상태에서 공스트링 ϵ 에 의한 전이가 있을 수 있다.

정의 5 비결정 유한 오토마타 M 은 다섯 가지 요소

$(Q, \Sigma, \Delta, q_0, F)$ 로 구성된다. 여기에서 Q, Σ, q_0, F 는 DFA에서와 같이 정의된다. Δ 는 $Q \times (\Sigma \cup \{\epsilon\}) \times Q$ 의 부분집합인 전이 관계로, 또는 $Q \times (\Sigma \cup \{\epsilon\})$ 에서 2^Q 로의 전이 함수로 정의할 수 있다.

NFA를 정의할 때는 Δ 를 DFA의 전이 함수에서 일반화된 전이 관계로 파악하는 것이 자연스러우나, 설명에서는 Δ 를 전이 함수로 보는 것이 편리하므로 이후에는 Δ 를 2^Q 으로의 함수로 간주한다. 또한 설명의 편의를 위해서 Δ 를 $2^Q \times (\Sigma \cup \{\epsilon\})$ 에서의 함수로 다음과 같이 확장한다. $P \subseteq Q$ 와 $a \in \Sigma \cup \{\epsilon\}$ 에 대하여

$$\Delta(P, a) = \bigcup_{q \in P} \Delta(q, a).$$

임의의 상태 q 에 대하여, $E(q)$ 를 q 에서부터 입력 글자를 읽지 않고 (ϵ 라벨이 붙은 간선을 따라) 도달할 수 있는 상태의 집합이라고 하자. E 도 역시 확장하여, 상태 집합 P 에 대하여 $E(P) = \bigcup_{q \in P} E(q)$.

16

Δ 를 확장하여 $Q \times \Sigma^*$ 에서 2^Q 으로의 함수 Δ^* 를 다음과 같이 정의 한다.

- $\Delta^*(q, \epsilon) = E(q)$
- 모든 $w \in \Sigma^*$ 와 $a \in \Sigma$ 에 대하여, $\Delta^*(q, wa) = E(\Delta(\Delta^*(q, w), a))$

스트링 $w \in \Sigma^*$ 에 대하여 $\Delta^*(q_0, w)$ 이 NFA M 의 최종상태를 적어도 하나 포함하면, M 이 w 를 받아들인다고 말한다. M 의 언어 $L(M)$ 은 M 이 받아들이는 모든 스트링의 집합이다. 즉

$$L(M) = \{w \in \Sigma^* : \Delta^*(q_0, w) \cap F \neq \emptyset\}.$$

또는 전이과정을 사용하여 $L(M)$ 을 다음과 같이 정의할 수 있다.

$$L(M) = \{w \in \Sigma^* : (q_0, w) \vdash_M^* (q, \epsilon), q \in F\}.$$

일반적으로 NFA는 DFA보다 훨씬 쉽게 언어를 표현할 수 있다.

예제 15 정규식 $(010 + 01)^*$ 가 표시하는 언어를 받아들이는 NFA를 구하라.

그림 5. 입력 스트링이 010일 때,

- $\Delta^*(q_1, 0) = \{q_2\}$,
- $\Delta^*(q_1, 01) = \{q_3, q_1\}$,
- $\Delta^*(q_1, 010) = \{q_1, q_2\}$

이고, 여기에 최종상태 q_1 이 포함되어 있으므로 이 NFA는 010을 받아들인다. 이것을 전이 과정으로 나타내면 다음과 같다.

$$(q_1, 010) \vdash (q_2, 10) \vdash (q_3, 0) \vdash (q_1, \epsilon)$$

즉 $(q_1, 010) \vdash^* (q_1, \epsilon)$ 이고 q_1 이 최종상태이므로 이 NFA는 010을 받아들인다.

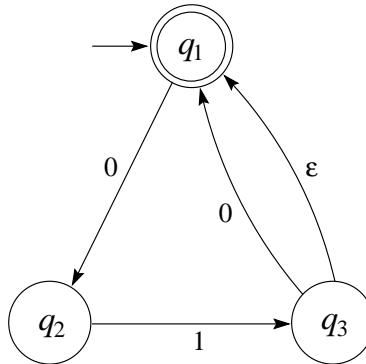


그림 5:

예제 16 끝에서 두 번째 글자가 1인 스트링을 받아들이는 NFA를 구하라. 이 NFA는 q_1 에 머물다가 끝에서 두 번째 글자를 추측하여 그 글자가 1이면 q_2 로 이동한다. q_3 는 이 추측이 맞았는지 확인한다.

그림 6. 입력 스트링이 011일 때,

19

- $\Delta^*(q_1, 0) = \{q_1\}$,
- $\Delta^*(q_1, 01) = \{q_1, q_2\}$,
- $\Delta^*(q_1, 011) = \{q_1, q_2, q_3\}$

이므로, 이 NFA는 011을 받아들인다. 입력스크팅이 100일 때,

- $\Delta^*(q_1, 1) = \{q_1, q_2\}$,
- $\Delta^*(q_1, 10) = \{q_1, q_3\}$,
- $\Delta^*(q_1, 100) = \{q_1\}$

이므로, 이 NFA는 100을 받아들이지 않는다.

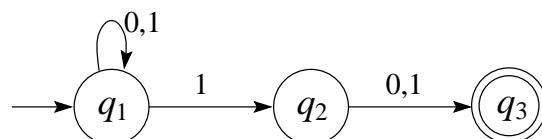


그림 6:

20

NFA의 최종상태는 한 개라고 가정할 수 있다. NFA의 Q 에 두 개 이상의 최종상태가 있으면, 새로운 상태 q_f 만을 최종상태로 하고 모든 $q \in F$ 에 대해 전이 (q, ϵ, q_f) 를 더해준다.

왜 비결정성(nondeterminism)이 필요한가? 현재 사용되는 디지털 컴퓨터는 완전히 결정적으로 움직인다. 또 미래에 비결정적으로 작동되는 컴퓨터를 만들 가능성은 적다. (현재 quantum computer, DNA computing 등이 시도되고 있지만) 그럼에도 불구하고, 다음과 같은 이유로 비결정성은 중요한 역할을 한다.

- 비결정성을 이용하면 오토마타를 쉽게 만들 수 있다. 어떤 언어를 받아들이는 NFA를 만드는 것이 일반적으로 DFA를 만드는 것보다 쉽다.
- 문제의 세계와 문제를 푸는 도구의 세계를 생각해보자. 문제의 세계는 우리의 문제해결 능력과 관계없이 자연에 주어져 있는 것이다. 이에 비해 디지털 컴퓨터 등은 우리가 가지고 있는 문제해결도구이다. 현재 우리가 가지고 있는 문제해결도구는 결

21

정적으로 움직이지만, 문제의 세계에는 비결정성이 이미 존재한다. 따라서 문제의 세계를 이해하기 위해서는 비결정성이라는 개념이 필요하다.

제 4 절 유한 오토마타의 동등성

DFA가 받아들이는 언어 종류와 NFA가 받아들이는 언어 종류가 같음을 보이고자 한다. DFA는 NFA의 일종이므로 DFA의 언어 종류는 NFA의 언어 종류의 부분집합이다. 이제 반대의 경우를 증명하자.

정리 1 임의의 NFA에 대하여 이와 동등한 DFA가 존재한다.

증명. $N = (Q_N, \Sigma, \Delta, q_0, F_N)$ 을 임의의 NFA라고 하자. 이제 N 과 동등한 DFA $D = (Q_D, \Sigma, \delta, q', F_D)$ 를 만들고자 한다. 증명의 핵심은 어느 시점에서 NFA의 현재 상태들의 집합을 DFA의 하나의 상태로 간주하는 것이다. 즉 DFA D 의 상태는 Q_N 의멱집합의 원소이

22

다.

DFA D 의 초기 상태 q' 는 $E(q_0)$ 이다. D 의 상태 $P \subseteq Q_N$ 와 글자 $a \in \Sigma$ 에 대하여, D 의 전이 함수는 $\delta(P, a) = E(\Delta(P, a))$ 이다. 이를 이용하여 다음과 같이 DFA D 를 구한다.

```
 $Q_D \leftarrow \{E(q_0)\}$ 
mark  $E(q_0)$ 
while  $\exists$  marked state  $P \in Q_D$  do
    unmark  $P$ 
    for each  $a \in \Sigma$  do
         $R \leftarrow E(\Delta(P, a))$ 
        if  $R$  is not in  $Q_D$  then
            add  $R$  as marked state to  $Q_D$  fi
             $\delta(P, a) \leftarrow R$ 
        od
    od
```

23

마지막으로, D 의 상태 P 가 F_N 의 원소를 적어도 하나 포함하면 P 는 F_D 의 원소이다.

이제 NFA N 과 DFA D 가 동등함을 보이자. 입력 스트링의 길이에 대한 귀납법으로

$$\Delta^*(q_0, w) = \delta^*(E(q_0), w) \quad (1)$$

임을 증명한다.

1. $|w| = 0$ 일 때, $\Delta^*(q_0, \epsilon) = E(q_0)$ 이고 $\delta^*(E(q_0), \epsilon) = E(q_0)$ 이므로 (1)가 성립한다.
2. $|w| < k$ 일 때, (1)가 성립한다고 가정하자.
3. $|w| = k \geq 1$ 일 때, $w = ua$ ($u \in \Sigma^*, a \in \Sigma$) 라고 하자. 정의에 의해 NFA N 에서는 $\Delta^*(q_0, w) = E(\Delta(\Delta^*(q_0, u), a))$ 이고, DFA D 에서는 $\delta^*(E(q_0), w) = \delta(\delta^*(E(q_0), u), a) = E(\Delta(\delta^*(E(q_0), u), a))$ 이다. 귀납법 가정에 의해 $\Delta^*(q_0, u) = \delta^*(E(q_0), u)$ 이므로 (1)가 성립 한다.

24

따라서 $\Delta^*(q_0, w)$ 가 F_N 의 원소를 적어도 하나 포함하는 경우에만 $\delta^*(E(q_0), w) \in F_D$ 이다. 즉 $L(N) = L(D)$. \square

예제 17 예제 16의 NFA와 동등한 DFA를 구하라.

그림 7. 이 DFA를 직접 구하기 위해서는 DFA가 읽은 이전 두 글자를 기억해야 한다. 이전 두 글자는 00, 01, 10, 11 중 하나이므로 이들을 상태로 나타내면 된다. 그림 7에서 상태 {1}이 00, {1, 2}가 01, {1, 3}이 10, {1, 2, 3}이 11이 된다.

25

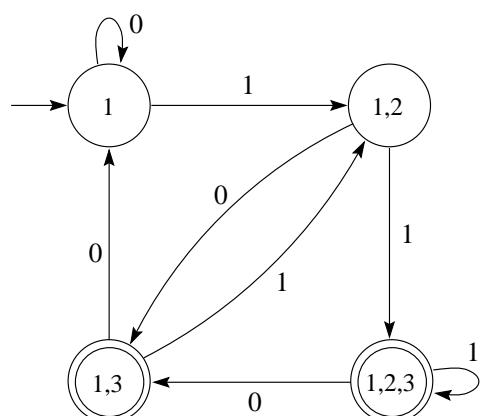


그림 7:

예제 18 예제 15의 NFA와 동등한 DFA를 구하라.

그림 8. 이 DFA에서 공집합을 나타내는 상태는 (항상) 죽은 상태이다.

26

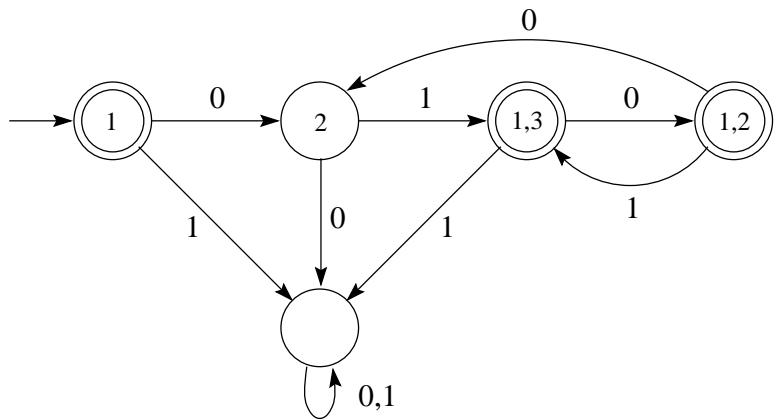


그림 8:

27

제 5 절 정규식과 유한 오토마타

앞 장에서 DFA의 언어 종류와 NFA의 언어 종류가 같음을 보았는데, 이제 이 언어 종류가 정규언어 종류임을 보이고자 한다.

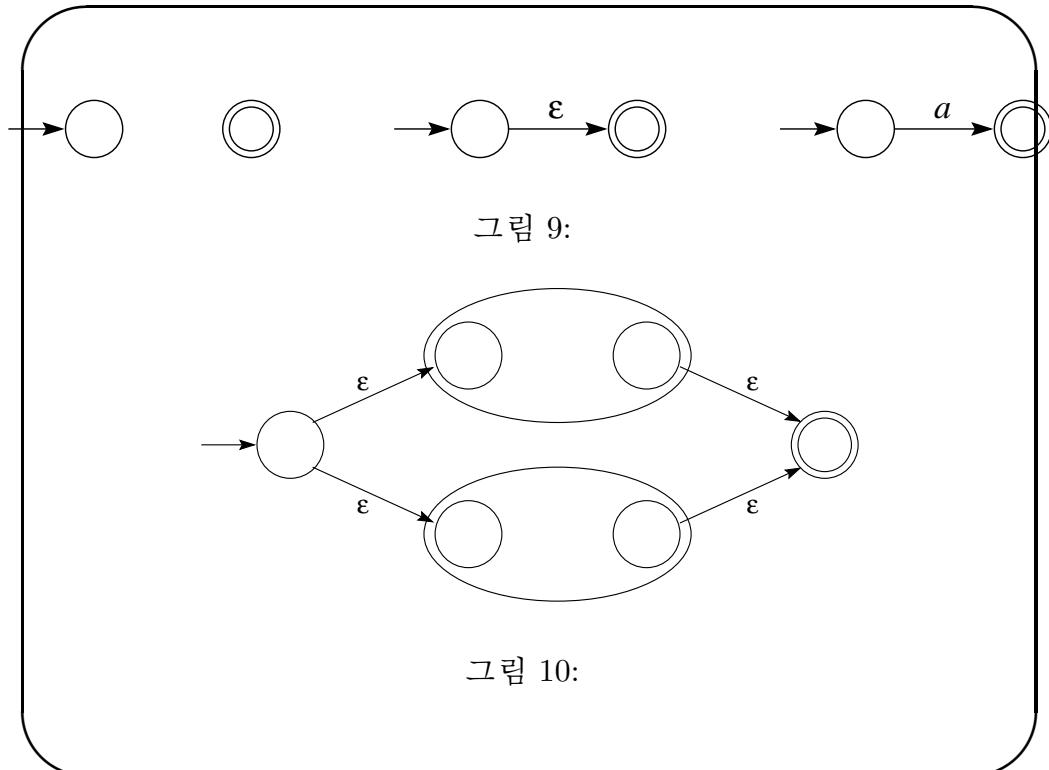
정리 2 r 을 정규식이라고 하면, $L(r)$ 을 받아들이는 NFA가 존재한다.

증명. 정규식은 정의 1에 의해 구성되므로 각 경우에 대하여 동등한 NFA가 있음을 보이면 된다. 이 과정에서 만들어지는 NFA는 항상 다음 조건을 만족한다.

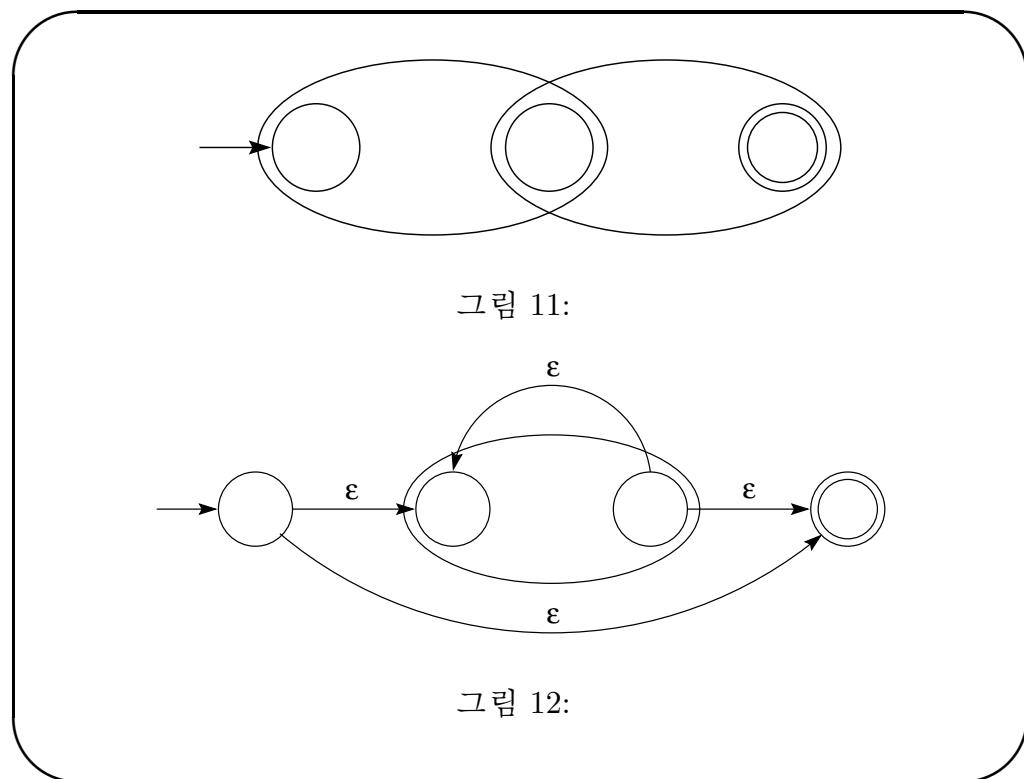
- 최종상태는 하나이다.
- 초기상태로 들어가는 전이와 최종상태에서 나가는 전이가 없다.

정규식 $\emptyset, \epsilon, a \in \Sigma$ 와 동등한 NFA는 그림 9과 같다. 정규식 r, s 와 동등한 NFA를 각각 R, S 라고 하면 $(r + s), (rs), (r^*)$ 와 동등한 NFA는 그림 10, 11, 12과 같다. \square

28



29



30

예제 19 정규식 $(0 + 11)^*$ 와 동등한 NFA를 구하라. 그림 13.

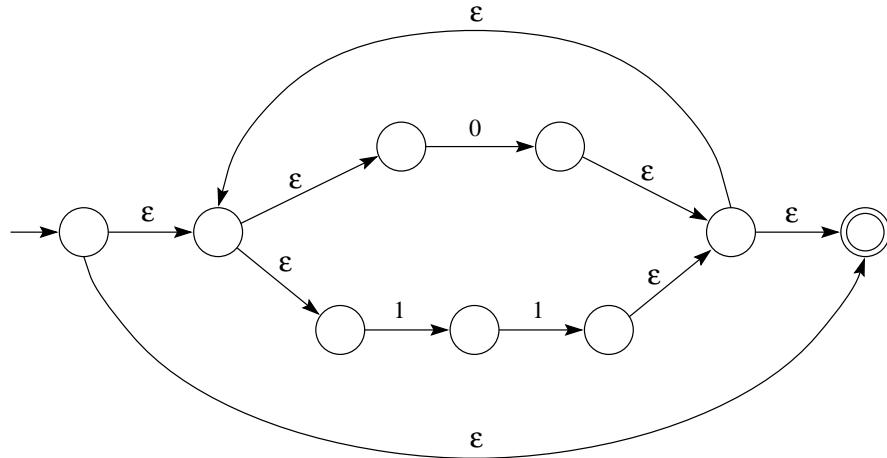


그림 13:

정리 3 DFA M 의 언어 $L(M)$ 에 대하여, $L(M)$ 을 표시하는 정규식이 있다.

31

증명. $M = (\{q_1, \dots, q_n\}, \Sigma, \delta, q_1, F)$ 라고 하자. R_{ij}^k 를 k 이하의 (번호를 가진) 상태만을 지나면서 M 을 q_i 에서 q_j 로 전이시키는 스트링의 집합이라고 하자. 모든 상태는 n 이하므로, R_{ij}^n 은 q_i 에서 q_j 로 전이시키는 모든 스트링의 집합이다. 따라서

$$L(M) = \bigcup_{q_j \in F} R_{1j}^n.$$

R_{ij}^k 는 다음과 같이 재귀적으로 구해질 수 있다.

$$\begin{aligned} R_{ij}^0 &= \begin{cases} \{a : \delta(q_i, a) = q_j\} & \text{if } i \neq j \\ \{a : \delta(q_i, a) = q_j\} \cup \{\epsilon\} & \text{if } i = j \end{cases} \\ R_{ij}^k &= R_{ij}^{k-1} \cup R_{ik}^{k-1} (R_{kk}^{k-1})^* R_{kj}^{k-1} \end{aligned} \quad (2)$$

식 2의 의미는 k 이하의 상태를 지나면서 q_i 에서 q_j 로 가기 위해서는
1. $k-1$ 이하의 상태를 지나면서 q_i 에서 q_j 로 가든지

32

2. 각 경우에 $k - 1$ 이하의 상태를 지나면서, q_i 에서 q_k 로 가고 q_k 에서 q_k 로 0번 이상 순환하고 q_k 에서 q_j 로 가면 된다는 것이다.

식 2에서 R_{ij}^k 는 $*, \cdot, \cup$ 연산에 의해 표시되므로 정의 1에 의해 R_{ij}^k 집합을 표시하는 정규식이 있음을 k 에 대한 귀납법으로 증명할 수 있다. $L(M)$ 은 각 $q_j \in F$ 에 대하여 R_{1j}^n 의 합집합이므로, 이에 대한 정규식도 역시 존재한다. \square

예제 20 예제 18의 DFA M 과 동등한 정규식을 구하라. M 에서 $q_1 = \{1\}$, $q_2 = \{2\}$, $q_3 = \{1, 3\}$, $q_4 = \{1, 2\}$ 라고 하자. \emptyset 은 죽은 상태이므로 고려하지 않아도 된다. 이후의 전개에서 다음 식을 이용한다.

$$\begin{aligned}(st)^*s &= (\epsilon + st + stst + \dots)s \\ &= s + sts + ststs + \dots \\ &= s(\epsilon + ts + tsts + \dots) \\ &= s(ts)^*\end{aligned}$$

33

집합 R_{ij}^k 를 나타내는 정규식을 r_{ij}^k 라고 하자 ($\Leftrightarrow R_{ij}^k = L(r_{ij}^k)$). 식 2에 의해, 구하는 정규식은

$$r = r_{11}^4 + r_{13}^4 + r_{14}^4$$

이다. $r_{11}^4 = \epsilon$ 임을 쉽게 알 수 있다.

$$\begin{aligned}r_{13}^4 &= r_{13}^3 + r_{14}^3 (r_{44}^3)^* r_{43}^3 \\ &= 01 + 010(\epsilon + 010 + 10)^*(01 + 1) \\ &= 01 + 010((01 + 1)0)^*(01 + 1) \\ &= 01 + 01(001 + 01)^*(001 + 01) \\ &= 01(001 + 01)^*\end{aligned}$$

마찬가지로 $r_{14}^4 = 010(010 + 10)^*$ 이다. 따라서

$$\begin{aligned}r &= \epsilon + 01(001 + 01)^* + 010(010 + 10)^* \\ &= \epsilon + (010 + 01)^* 01 + (010 + 01)^* 010 \\ &= (010 + 01)^*\end{aligned}$$

34

제 6 절 정규언어의 성질

정리 4 정규언어 종류는 다음 연산에 대하여 닫혀 있다: (1) 합집합, (2) 접합, (3) Kleene 곱, (4) 여집합, (5) 교집합.

증명. 정규식의 정의에 의해 정규언어는 합집합, 접합, Kleene 곱에 대해 닫혀 있다.

(4) 정규언어 L 을 받아들이는 DFA를 $(Q, \Sigma, \delta, q, F)$ 라고 하자. 그러면 DFA $(Q, \Sigma, \delta, q, Q - F)$ 가 여집합 $\overline{L} = \Sigma^* - L$ 을 받아들인다.

(5) 다음 식에 의해 교집합에 대하여 닫혀 있다.

$$L_1 \cap L_2 = \overline{\overline{L}_1 \cup \overline{L}_2}$$

□

정규언어에 대하여 여러 가지 질문을 던질 수 있다. 다음의 질문에 대하여 답하는 방법(알고리즘)이 있다.

35

예제 21 (소속문제) 정규언어 L 과 스트링 w 가 주어졌을 때, w 가 L 에 속하는지 결정하라.

L 이 정규식으로 주어지면 그와 동등한 유한 오토마타로 바꾼 후, w 를 읽어서 받아들이는지 결정한다.

예제 22 유한 오토마타 M 이 주어졌을 때, $L(M) = \emptyset$ 인지 결정하라.

M 을 DFA로 바꾼 후, 초기상태에서 최종상태로 가는 경로가 있는지 깊이 우선 탐색(depth-first search)이나 너비 우선 탐색(breadth-first search)를 이용하여 확인한다.

예제 23 두 정규언어 L_1, L_2 가 주어졌을 때, $L_1 = L_2$ 인지 결정하라.

$L_1 = L_2$ 를 증명하기 위해서는 $L_1 \subseteq L_2$ 와 $L_2 \subseteq L_1$ 을 보이면 된다. $L_1 \subseteq L_2$ 는 $L_1 \cap \overline{L_2} = \emptyset$ 과 같으므로, $L_1 \cap \overline{L_2}$ 를 받아들이는 DFA M 을 만든 후 $L(M) = \emptyset$ 인지 확인한다.

36

어떤 언어가 정규언어가 아님을 보이기 위해서는 다음 정리를 사용한다.

정리 5 (펌프 정리) L 을 무한 정규언어라고 하면, 다음을 만족하는 양의 정수 t 가 존재한다. 길이가 t 이상인 임의의 스트링 $w \in L$ 는 $w = xyz$ 로 표현되며 여기서

1. $|xy| \leq t$,
2. $|y| \geq 1$,
3. 모든 $i \geq 0$ 에 대하여 $xy^i z \in L$ 이다.

증명. L 이 정규언어이므로 L 을 받아들이는 DFA

$M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$ 가 존재한다. M 의 상태의 갯수를 t 라 하자.

$w = a_1 a_2 \cdots a_n$ ($n \geq t$)에 대하여 $\delta^*(q_0, a_1 \cdots a_i) = q_i$ 라고 하자.

M 은 t 개의 상태만을 가지므로, 처음 $t + 1$ 개의 상태

q_0, q_1, \dots, q_t 가 전부 다를 수는 없다. 즉 $q_j = q_k$ 인 두 수 j, k ($0 \leq j < k \leq t$)가 존재한다.

37

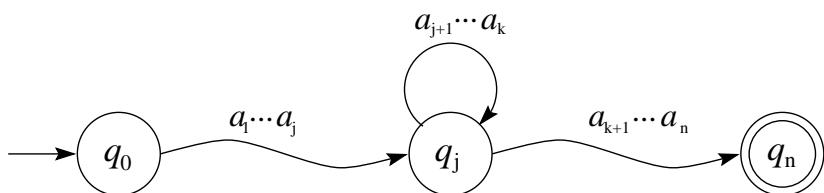


그림 14:

$x = a_1 \cdots a_j$, $y = a_{j+1} \cdots a_k$, $z = a_{k+1} \cdots a_n$ 이라고 하면, $|xy| \leq t$ 이고 $|y| \geq 1$ 이다. $w \in L$ 이므로 $q_n \in F$ 이다. 따라서 모든 $i \geq 0$ 에 대해서 $\delta^*(q_0, xy^i z) = q_n$ 이므로 $xy^i z \in L$ 이다. 즉 L 에 속한 충분히 긴 스트링은 세 부분으로 나눌 수 있는데, 중간 부분인 y 를 몇 번 펌프질 하든지 그 결과는 역시 L 에 속한다는 의미로 펌프 정리라는 용어를 사용한다. \square

펌프 정리를 적용하여 언어 L 이 정규언어가 아님을 보이고자 할 때는 귀류법을 사용한다. 즉 L 이 정규언어라고 가정하고, 펌프 정리

38

에 모순됨을 보이면 된다. 펌프 정리 중 t 와 xyz 는 ‘존재한다’는 조건을 갖고, w 와 i 는 ‘모든’의 조건을 가지므로 다음과 같이 증명을 전개한다. (t 와 xyz 는 존재한다는 사실만 알고 실제 값을 모르므로 어떤 값에 대해서든지 증명할 수 있어야 되고, w 와 i 는 모든 값에 대해서 성립하므로 증명에 가장 유리한 값을 선택하면 된다.)

1. 상대방(adversary)이 t 를 선택한다.
2. 길이가 t 이상인 $w \in L$ 를 선택한다.
3. 상대방이 w 를 $|xy| \leq t$, $|y| \geq 1$ 조건을 만족시키는 x, y, z 로 나눈다.
4. i 를 선택하여 $xy^i z$ 가 L 에 속하지 않음을 보인다.

이 과정 중에서 가장 중요한 것은 2 단계로서 w 를 선택할 때, 3 단계에서 상대방이 x, y, z 를 선택할 여지가 적어지도록 하여야 한다.

예제 24 $L = \{0^n 1^n : n \geq 0\}$ 은 정규언어가 아님을 증명하라.

L 이 정규언어라고 가정하자. 그러면 정리 5를 만족하는 양의 정수 t 가 존재한다. 스트링 $w = 0^t 1^t \in L$ 을 고려하자. $|xy| \leq t$ 이므로 y 는

39

0^k ($1 \leq k \leq t$) 이어야 한다. 그러면 $i = 0$ 일 때 $0^{t-k} 1^t$ 은 L 에 속하지 않으므로 정리 5에 모순된다.

예제 25 $L = \{uu : u \in \{0, 1\}^*\}$ 는 정규언어가 아님을 증명하라.

예제 26 $L = \{a^{n^2} : n \geq 1\}$ 는 정규언어가 아님을 증명하라.

예제 27 $L = \{0^m 1^n : m \neq n\}$ 은 정규언어가 아님을 증명하라.

L 이 정규언어라고 가정하면, 정리 5를 만족하는 t 가 존재한다. 이 경우 $w = 0^t 1^{t+1}$ 을 선택하면, 상대방은 $y = 00$ 를 선택하여 정리 5가 만족되므로 증명에 실패하게 된다. 따라서 상대방이 어떤 $y = 0^k$ 를 선택하든지 펌프질 하다보면 1의 개수와 같아지도록 w 를 잡아야 된다. 즉 $w = 0^{t!} 1^{(t+1)!}$ 을 선택한다. $|xy| \leq t$ 이므로 $y = 0^k$ ($1 \leq k \leq t$) 이어야 한다. 그러면

$$i = \frac{tt!}{k} + 1$$

일 때, $xy^i z = 0^{t!} 0^{k(i-1)} 1^{(t+1)!} = 0^{(t+1)!} 1^{(t+1)!}$ 이므로 L 에 속하지 않는다.

40

보다 간단한 증명은 다음과 같다. L 이 정규언어라고 가정하자. 그러면 $\overline{L} \cap L(0^*1^*)$ 는 정규언어이다. 그런데 이 언어가 $\{0^n1^n : n \geq 0\}$ 이므로 모순이다.

제 7 절 유한 오토마타의 응용

유한 오토마타는 논리회로 설계에 광범위하게 사용된다.

예제 28 패리티 검사기(*parity checker*)는 0, 1로 구성된 스트링을 읽어서 1의 개수를 검사하는 회로이다. 짝수(홀수) 패리티 검사기는 1의 개수가 짝수(홀수)일 때 받아들이는 회로이다. 예제 9의 DFA는 짝수 패리티 검사기를 나타낸다. 이 DFA에 대한 하드웨어 구현은 [Ka]를 참고하라.

예제 29 과자 한 봉지에 200원 받는 자동판매기가 있는데, 이것은 100원이나 50원 동전을 받아서 200원이 되면 과자 한 봉지를 내보낸다. 100원 동전을 a 로, 50원 동전을 b 로 표시할 때, 이 자동판매

41

기의 제어기를 설계하라.

그림 15. 이 그림에서 150원 받은 상태에서 100원이 주어지는 경우가 없음에 유의하라. (즉 전이함수가 부분함수이다.) 이 제어기는 정확하게 200원이 주어졌을 때만 작동한다. 거스름돈을 내어주기 위해서는 제어기가 더 복잡해져야 된다.

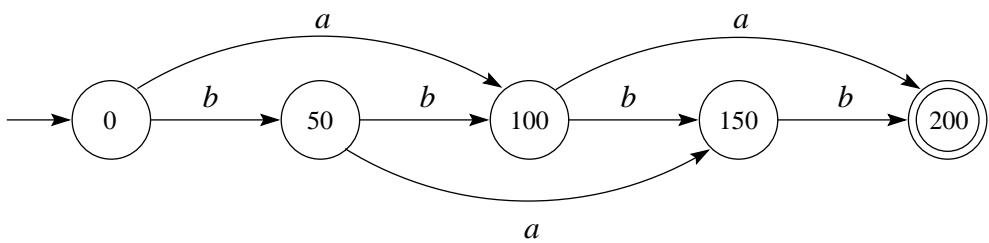


그림 15:

정규식을 유한 오토마타로 변환하는 것도 여러 곳에 응용된다.

예제 30 Pascal 언어에서 변수 이름은 한 개의 영문자 뒤에 영문자

42

또는 숫자를 반복적으로 붙인 것이므로,

$$(letter)(letter + digit)^*$$

로 표시할 수 있다. 여기에서 *letter*는 $A + B + \dots + Z$ 를 나타내고 *digit*은 $0 + 1 + \dots + 9$ 를 나타낸다. FORTRAN 언어에서 변수 이름은 Pascal 언어와 마찬가지이나 길이가 최대 6이므로

$$(letter)(\epsilon + letter + digit)^5$$

으로 표시할 수 있다. 컴파일러는 위의 정규식을 유한 오토마타로 바꾸어서 프로그램을 읽을 때 변수 이름을 인식한다.

예제 31 Unix의 egrep 명령어는 다음과 같은 형태로 사용된다.

```
egrep 'exp' file
```

여기에서 *exp*는 정규식이고 *file*은 파일의 이름이다. Unix에서 정규식 $r+s, rs, r^*, r^+, r+\epsilon$ 는 각각 $r|s$, rs , r^* , r^+ , $r+\epsilon$ 로 표시된다. 이 명령어는 *file*의 줄들을 차례로 읽으면서 각 줄에 *exp*에 속한

43

스트링이 포함되어 있으면 그 줄을 출력한다. 예를 들면

```
egrep '(aa|bb) +' file
```

에서 *file*이 ababab, aaaa, ccbbaacc 세 줄로 구성되어 있으면 이 명령어는 aaaa와 ccbbaacc를 출력한다. 이 경우 *exp*에 속한 스트링 *w*가 각 줄의 부분스트링이 될 수 있으므로, *w* 앞에 어떤 것이든지 붙을 수 있도록 정규식 Σ^*exp 를 고려하여야 한다. egrep은 Σ^*exp 를 NFA로 바꾼 후 각 줄을 읽다가 최종상태에 도달하면 그 줄을 출력한다.

제 8 절 유한 오토마타의 최소화

DFA를 이용하여 논리회로를 설계할 때, 가능한 한 DFA의 상태 개수를 적게 하는 것이 필요하다. 본 절에서는 정규언어 *L*이 주어졌을 때 *L*을 받아들이는, 상태의 개수가 최소인 DFA를 찾는 방법을 기술한다.

44

먼저 L 을 받아들이는 임의의 DFA $M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$ 를 만든다. 물론 초기상태에서 도달할 수 없는 상태들은 쉽게 제거할 수 있다. 따라서 M 의 모든 상태들은 초기상태에서 도달할 수 있다고 가정한다.

예제 32 그림 16의 DFA를 고려하자.

45

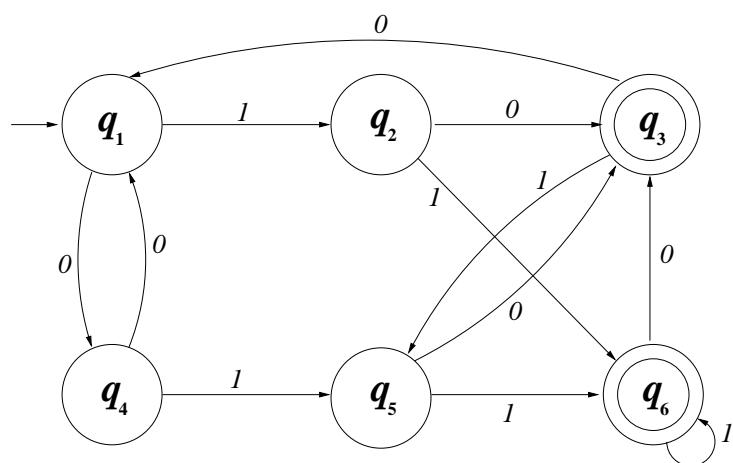


그림 16:

이제 M 의 어떤 상태들을 하나의 상태로 묶을 수 있는지 찾고자 한다. 이를 위해 M 의 상태들 $p, q \in Q$ 에 대하여 다음의 관계를 정의 한다.

46

모든 스트링 $x \in \Sigma^*$ 에 대하여 $\delta^*(p, x) \in F$ 인 경우에만
 $\delta^*(q, x) \in F$ 일 때 $p \sim q$ 라고 정의한다.

즉 p 와 q 이후에 어떤 스트링이 오든지 결국 두 경우 다 M 이 받아들이든지 두 경우 다 M 이 받아들이지 않기 때문에 p 와 q 는 한 상태로 묶을 수 있다는 것이다. 그림 16에서 $q_2 \sim q_5$ 임을 쉽게 확인할 수 있다.

먼저 \sim 은 정의에 의해서 반사적이고 대칭적이고 이행적이므로 동치관계이다. 따라서 M 의 상태들이 \sim 에 의해 동치류들로 분할되고 한 동치류에 속한 상태들을 한 상태로 묶으려고 한다.

\sim 의 동치류들을 단계적으로 구하기 위해 \sim_n 을 정의한다. 길이가 n 이하인 모든 스트링 x 에 대하여 $\delta^*(p, x) \in F$ 인 경우에만
 $\delta^*(q, x) \in F$ 일 때 $p \sim_n q$ 이다. 이제 \sim_0 의 동치류들, \sim_1 의 동치류들을 차례로 구하다가 \sim_n 의 동치류들과 \sim_{n+1} 의 동치류들이 동일하면 이것이 (\sim 과 \sim_n 의 정의에 의해) \sim 의 동치류들이 된다.

47

\sim_0 의 동치류는 F 와 $Q - F$ 임을 쉽게 알 수 있다. \sim_n 의 동치류들이 주어졌을 때 \sim_{n+1} 의 동치류들은 다음 식에 의해 구할 수 있다.

$p \sim_n q$ 이고 모든 $a \in \Sigma$ 에 대하여 $\delta(p, a) \sim_n \delta(q, a)$ 일 경우
 에만 $p \sim_{n+1} q$ 이다.

\sim 의 동치류들이 구해지면, $M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$ 으로부터 새로운 DFA $M' = (Q', \Sigma, \delta', q'_0, F')$ 을 만들 수 있다.

- Q' 은 \sim 의 동치류들의 집합이다.
- M 에서 $\delta(p, a) = q$ 이면 M' 에서 $\delta'([p], a) = [q]$ 이다.
- 초기상태 q'_0 은 $[q_0]$ 이다.
- $q \in F$ 이면 $[q] \in F'$ 이다.

예제 33 그림 16의 DFA에 대하여 \sim 의 동치류를 단계적으로 구하면 다음과 같다.

$$\begin{aligned}\sim_0 &: \{q_1, q_2, q_4, q_5\}, \{q_3, q_6\} \\ \sim_1 &: \{q_1, q_4\}, \{q_2, q_5\}, \{q_3\}, \{q_6\}\end{aligned}$$

48

$$\sim_2 : \{q_1, q_4\}, \{q_2, q_5\}, \{q_3\}, \{q_6\}$$

\sim 의 동치류는 네 개이고, 따라서 네 개의 상태를 가진 DFA를 만들 수 있다. 이렇게 만들어진 DFA가 그림 7의 DFA이다.

정리 6 (Myhill-Nerode) 정규언어 L 을 받아들이는 최소 개의 상태를 가진 DFA는 유일하다.

Myhill-Nerode의 정리를 이용하여 위에서 만들어진 M' 이 최소 개의 상태를 가진 DFA임을 증명할 수 있다 [HU]. 그러므로 정규언어 L 을 받아들이는 최소 상태 DFA를 구하기 위해서는 L 을 받아들이는 임의의 DFA M 을 만든 후 M 으로부터 \sim 을 이용하여 최소 개의 상태를 가진 DFA M' 을 만들면 된다.