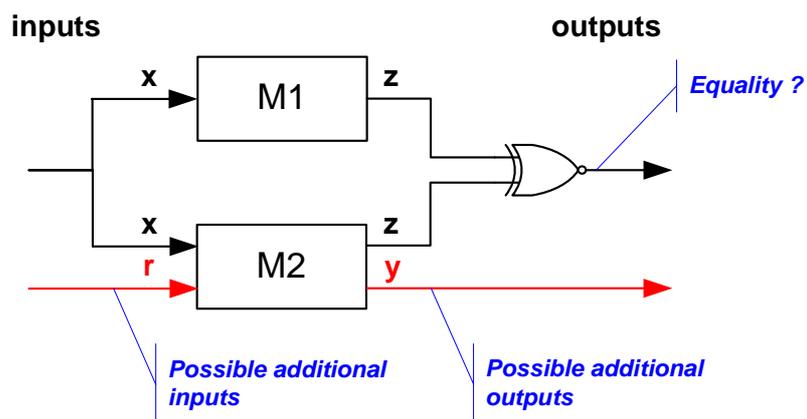


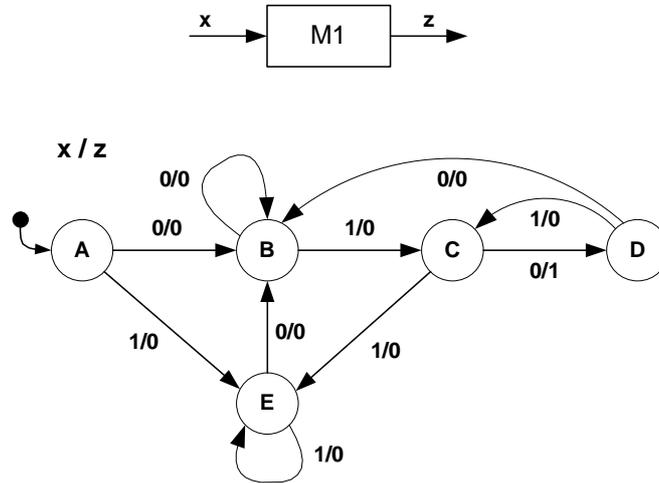
Simulation - Equivalence

de Machines Séquentielles

Comparaison de Comportements



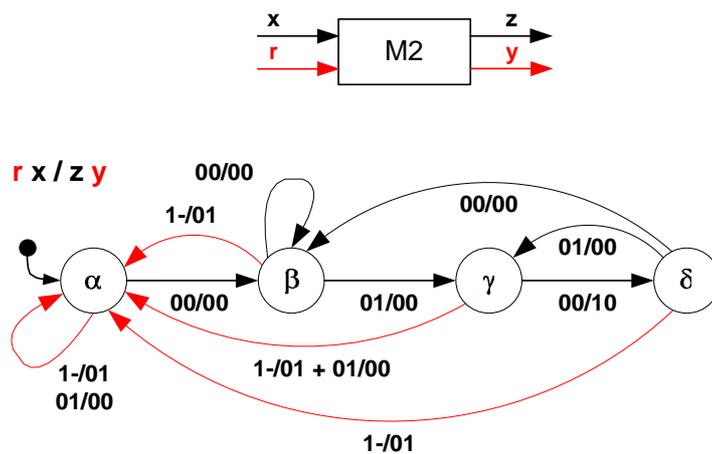
Exemple : M1



3

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

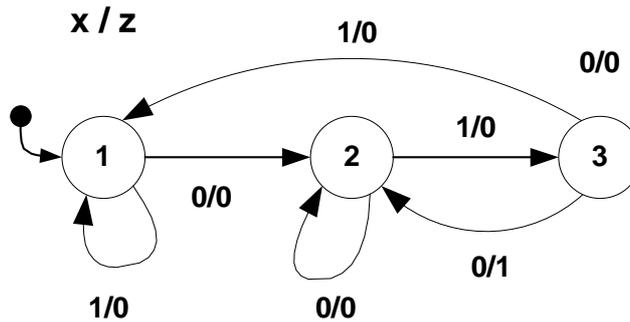
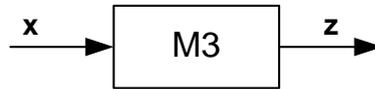
Exemple : M2



4

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Exemple : M3



5

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Simulation

Deux machines de MEALY complètement spécifiées

$$M_1 = (\mathcal{X}_1, \mathcal{Z}_1, \mathcal{Y}_1, s_1^0, \delta_1, \omega_1) \text{ et } M_2 = (\mathcal{X}_2, \mathcal{Z}_2, \mathcal{Y}_2, s_2^0, \delta_2, \omega_2)$$

$$\mathcal{X}_1 \subseteq \mathcal{X}_2 \text{ et } \mathcal{Z}_1 \subseteq \mathcal{Z}_2$$

Des entrées et des sorties en commun

$$s_1^0 \in \mathcal{Y}_1, s_2^0 \in \mathcal{Y}_2 \quad \text{États initiaux}$$

$$R \subseteq \mathcal{Y}_1 \times \mathcal{Y}_2 \quad \text{Une relation entre les ensembles d'états}$$

6

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Simulation (2)

R est une **simulation** de M_1 vers M_2

(ou M_2 **simule** M_1 noté $M_1 \preceq M_2$)

Les états initiaux sont dans la relation R

1) $(s_1^0, s_2^0) \in R$

2) $(\forall p_1 \in \mathcal{Y}_1, \forall p_2 \in \mathcal{Y}_2)(p_1, p_2) \in R \Rightarrow$

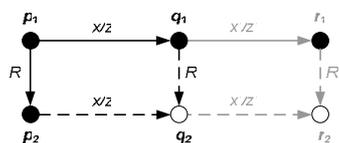
$\forall x \in \mathcal{X}_1, \forall z \in \mathcal{Z}_1, \forall q_1 \in \mathcal{Y}_1$

Tout ce que M_1 peut faire

$(p_1 \xrightarrow{x/z} M_1 q_1) \Rightarrow (\exists q_2 \in \mathcal{Y}_2)$

$((p_2 \xrightarrow{x/z} M_2 q_2) \wedge ((q_1, q_2) \in R))$

M_2 peut le faire



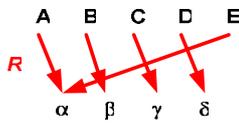
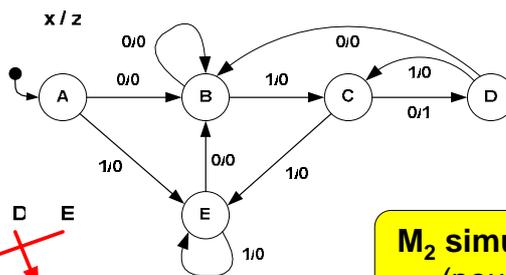
S'étend aux séquences par induction

7

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

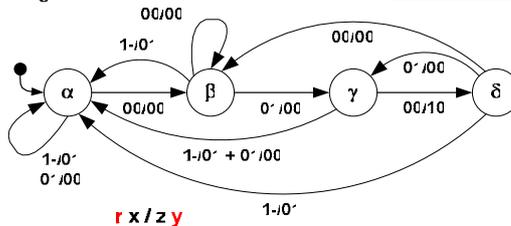
Simulation (3)

M_1



M_2 simule M_1
(pour R)

M_2



$r \ x / z \ y$

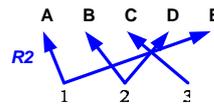
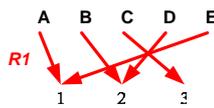
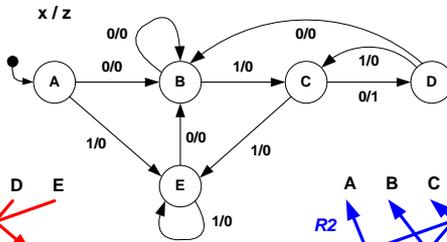
8

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

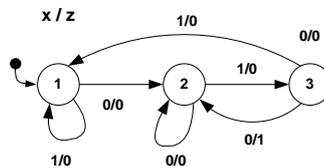
Bi Simulation

M3 simule M1
(pour R1)

M₁



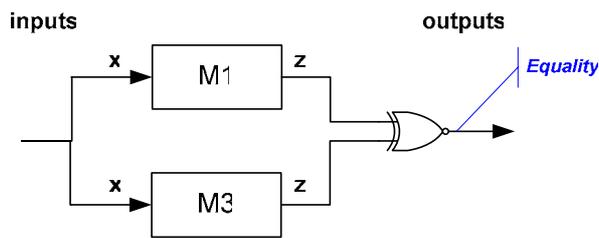
M₃



Il existe une bisimulation entre M1 et M3

M1 simule M3
(pour R2)

Equivalence



$$(\mathcal{X}_1 = \mathcal{X}_2) \wedge (\mathcal{Z}_1 = \mathcal{Z}_2)$$

Equivalence (2)

- Etats indistinguables

$$p \in \mathcal{Y}_1, q \in \mathcal{Y}_2$$

$p \equiv_I q$ (p et q sont **indistiguables**) ssi

$$(\forall x \in \mathcal{X}^+) \omega^+(p, x) = \omega^+(q, x)$$

Pour toute séquence d'entrée x on a les mêmes séquences de sortie

- Machines équivalents

$M_1 \equiv_I M_2$ (M_1 et M_2 sont **équivalentes**) ssi

1) $\forall p \in \mathcal{Y}_1, \exists q \in \mathcal{Y}_2 : p \equiv_I q$

2) $\forall q \in \mathcal{Y}_2, \exists p \in \mathcal{Y}_1 : p \equiv_I q$

Extension aux machines

11

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Equivalence (3)

- M_1 et M_3 sont équivalentes
- M_3 a moins d'états (3) que M_1 (5). On dit que M_3 est une **réduction** de M_1 .
- Problème : parmi toutes les machines équivalentes, trouver la **machine minimale**.
- Pour les machines complètement spécifiées il existe des **algorithmes** pour trouver la machine minimale équivalente à une machine donnée.

12

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Recherche des états indistinguables

Théorème

Soit $M = (\mathcal{X}, \mathcal{Z}, \mathcal{Y}, s^0, \delta, \omega)$

$p \equiv_I q$ ssi $(\forall x \in \mathcal{X})$

1) $\omega(p, x) = \omega(q, x)$

2) $\delta(p, x) \equiv_I \delta(q, x)$

Noter que dans la définition il y avait des séquences, ici il y a de simples entrées

Les sorties sont les mêmes

Les états successeurs sont indistinguables

13

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Minimisation à partir de tables

- 1°) Si deux lignes sont identiques (l et m), supprimer la ligne m et substituer l à m dans toutes les autres lignes.
- 2°) Appliquer un algorithme de minimisation

Exemple de M_1

Etats	Entrées	
	0	1
A	B/0	E/0
B	B/0	C/0
C	D/1	E/0
D	B/0	C/0
E	B/0	E/0

14

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Minimisation à partir de tables

- 1° Si deux lignes sont identiques (l et m), supprimer la ligne m et substituer l à m dans toutes les autres lignes.
- 2° Appliquer un algorithme de minimisation

Exemple de M_1

Lignes

A=E

B=D

Etats	Entrées				0			1		
	A	B	E		A	B	E	A	B	E
A	B/0	E/0		A	B/0	E/0				
B	B/0	C/0		B	B/0	C/0				
C	D/1	E/0		C	D/1	E/0				
D	B/0	C/0		D	B/0	C/0				
E	B/0	E/0		E	B/0	E/0				

15

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Minimisation à partir de tables

- 1° Si deux lignes sont identiques (l et m), supprimer la ligne m et substituer l à m dans toutes les autres lignes.
- 2° Appliquer un algorithme de minimisation

Exemple de M_1

Après substitution on obtient une machine à 3 états (qui est M_3)

Etats	Entrées				0			1		
	A	B	E		A	B	E	A	B	E
A	B/0	E/0		A	B/0	E/0		A	B/0	A/0
B	B/0	C/0		B	B/0	C/0		B	B/0	C/0
C	D/1	E/0		C	D/1	E/0		C	B/1	A/0
D	B/0	C/0		D	B/0	C/0				
E	B/0	E/0		E	B/0	E/0				

16

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Huffman - Mealy

- **Objectif** : partitionner l'espace d'états de façon à ce que les classes de la partition soient les classes d'équivalence d'indistinguabilité

$$(\forall p, q \in \mathcal{Y})(\forall x \in \mathcal{X})(p \triangleq q) \Rightarrow$$

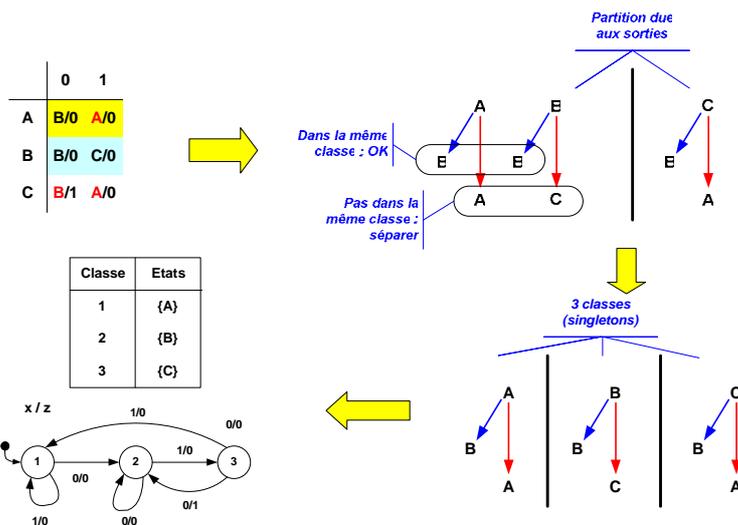
1 - $\omega(p, x) = \omega(q, x)$ ← Mêmes sorties

2 - $\delta(p, x) \triangleq \delta(q, x)$ ← États suivants dans la même classe

17

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Huffman appliqué à M1



18

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Exemple : Distributeur de boissons

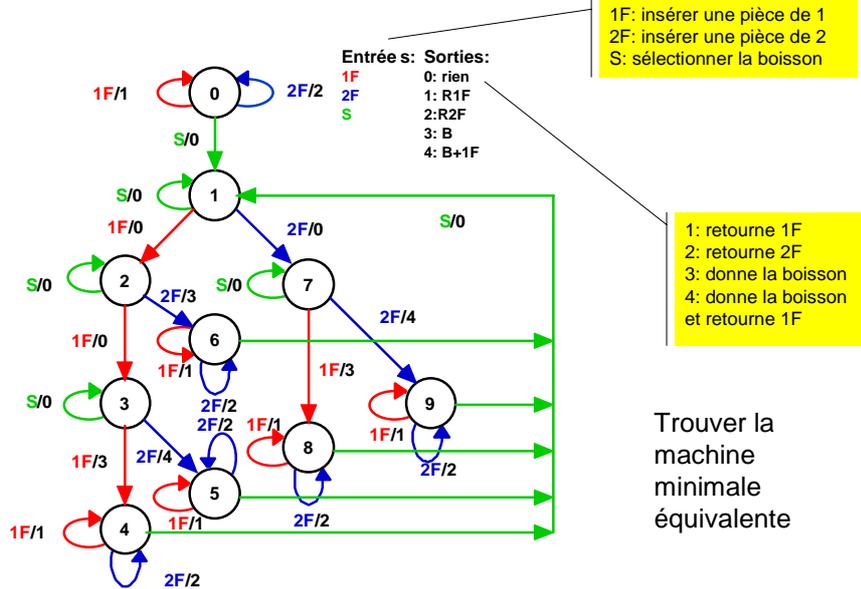


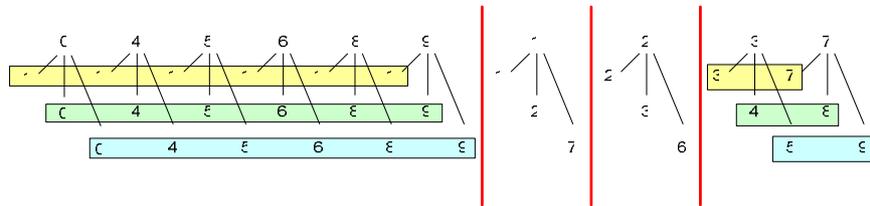
Table états suivants/sorties

Première partition due aux sorties :

↓
{0,4,5,6,8,9}
 {1}
 {2}
 {3,7}

Y \ X	S	1F	2F
0	1/0	0/1	0/2
1	1/0	2/0	7/0
2	2/0	3/0	6/3
3	3/0	4/3	5/4
4	1/0	4/1	4/2
5	1/0	5/1	5/2
6	1/0	6/1	6/2
7	7/0	8/3	9/4
8	1/0	8/1	8/2
9	1/0	9/1	9/2

Etude des successeurs



OK : donc 4 classes

21

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Machine minimale

classes

$\{0, 4, 5, 6, 8, 9\}$

$\{1\}$

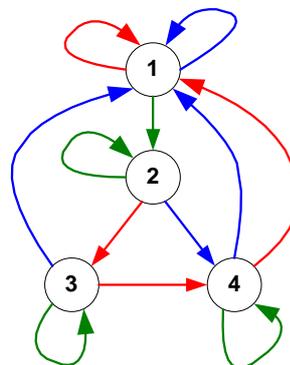
$\{2\}$

$\{3, 7\}$

Table de la machine minimale

	S	1F	2F
1	2/0	1/1	1/2
2	2/0	3/0	4/0
3	3/0	4/0	1/3
4	4/0	1/3	1/4

Graphe de la machine minimale



22

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Algorithme des Paires Compatibles

1. **Éliminer les lignes identiques** et substituer les noms de celles supprimées par celui de celles conservées.
2. **Construire la table d'implications :**
si $(\exists a \in \mathcal{X}) \omega(p, a) \neq \omega(q, a)$
alors barrer la case (p,q)
sinon mettre dans la case (p,q) les paires impliquées :
 $(r, s) \in \mathcal{Y}^2 : (r \neq s) \wedge (\exists a \in \mathcal{X} : \delta(p, a) = r \wedge \delta(q, a) = s)$
3. **Itérations :**
 Fini := vrai
pour toutes les cases (p,q) non vides faire
 si (r,s) est dans la case (p,q) et si la case (r,s) est barrée
 alors barrer la case (p,q); Fini := faux
fait
si Fini alors aller à 4 sinon aller à 3
4. **Résultat :** Les cases non barrées correspondent aux paires indistinguables.

23

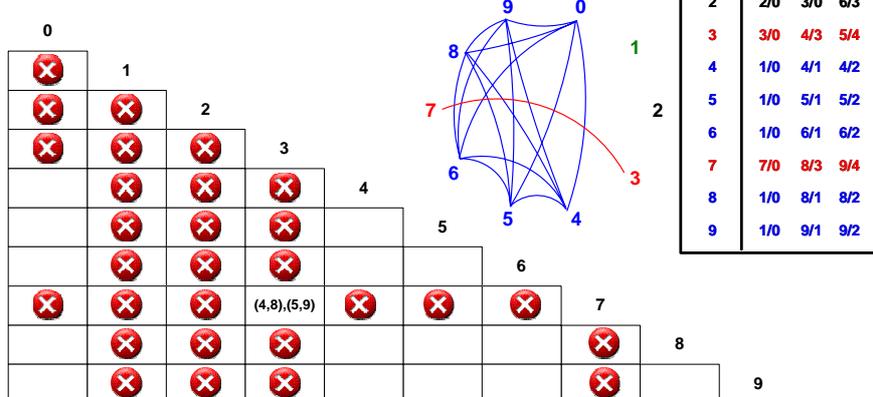
Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Table d'implication

Paires indistinguables :

(0,4);(0,5);(0,6);(0,8);(0,9);(3,7);(4,5);(4,6);

(4,8);(4,9);(5,6);(5,8);(5,9);(6,8);(6,9);(6,9)



24

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Machines incomplètement spécifiées

- Partant d'un état p la machine peut avoir deux états successeurs différents q et q' pour la même entrée x :

$$\delta(p, x) = \{q, q'\} \subseteq \mathcal{Y} \quad \left| \begin{array}{l} \text{Ensemble d'états} \\ \text{au lieu d'un état} \end{array} \right.$$

- Plus généralement depuis p pour x donné on peut aller vers n'importe quel état (on note – le successeur (indifférent))

$$\delta(p, x) = \mathcal{Y} \quad (\text{noté } -)$$

- Dans tous les cas la machine devient **non-déterministe**.

25

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Machines incomplètement spécifiées

- Les sorties peuvent également être indifférentes (noté -).
- Le modèle est donc modifié :

$$\delta: \mathcal{Y} \times \mathcal{X} \rightarrow 2^{\mathcal{Y}}$$

$$\omega: \mathcal{Y} \times \mathcal{X} \rightarrow 2^{\mathcal{Z}}$$

- Séquences **applicables** :

C'est donc une séquence sans – comme état suivant

$x \in \mathcal{X}^+$ est applicable à $p \in \mathcal{Y}$ (noté $p \xrightarrow{x}$) ssi

$$\forall k = 1 \dots n-1: |\delta^+(p, x(1 \dots k))| = 1$$

26

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Machines incomplètement spécifiées

- Pour comparer les sorties il faut considérer – comme un « joker ». On introduit la notion de **compatibilité** des sorties :

$$\forall u, v \in \mathcal{Z} : u \approx v \text{ (} u \text{ compatible avec } v \text{) ssi}$$

$$(u = v) \vee (u = -) \vee (v = -)$$

- Deux séquences de sortie z et z' sont dites compatibles si

$$(|z| = |z'| = n) \wedge (\forall k = 1..n : z(k) \approx z'(k))$$

27

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Machines incomplètement spécifiées

- Compatibilité d'états :

$$\forall p \in \mathcal{Y}_1, \forall q \in \mathcal{Y}_2 : p \text{ et } q \text{ sont compatibles (noté } p \sim q \text{) ssi}$$

$$\forall x \in \mathcal{X}^+ : (p \xrightarrow{x/z_1} \rightarrow_1) \wedge (q \xrightarrow{x/z_2} \rightarrow_2) \Rightarrow z_1 \approx z_2$$

- Théorème

$$(\forall p, q \in \mathcal{Y}) : p \sim q \text{ ssi } (\forall a \in \mathcal{X})$$

$$1) \omega(p, a) \approx \omega(q, a)$$

$$2) \delta(p, a) \sim \delta(q, a) \text{ quand tous les deux sont définis}$$

- Détermination des paires compatibles :
appliquer l'algorithme des paires compatibles en remplaçant l'égalité des sorties par leur compatibilité.

28

Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

YaX	α	β	γ
1	2/-	1/-	5/1
2	4/-	2/0	-/-
3	1/0	3/1	-/1
4	4/0	4/0	3/-
5	6/1	-/1	4/-
6	5/-	1/-	2/-
7	5/-	7/0	1/0

29 Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis

Fin deuxième passe.

Troisième passe. **stabilité**

Paires compatibles:
 (1,2) (1,3) (2,4) (5,6)

30 Charles André - Université de Nice-Sophia Antipolis