

Rettelse i læreboka:

Setningen

$$\forall x.(A0x \rightarrow (Bx \vee Cx))$$

litt nedenfor midten side 179 rettes til

$$\forall x.(A0x \rightarrow (Bx \wedge Cx)),$$

eller (bedre) til konjunksjonen av

$$\forall x.(A0x \rightarrow Bx) \text{ og } \forall x.(A0x \rightarrow Cx)$$

Setningen nederst side 179, med en kommentar om hva som er og ikke er Hornformler, kan man se bort fra.

Kommentar til dette:

Det som står om simulering av deterministiske automater side 177-178 (pluss de tre første linjene side 179) i læreboka, gjelder også for ikkedeterministiske automater. På side 179 antydes det at en annen framgangsmåte er påkrevd for ikkedeterministiske automater, men dette er ikke riktig. (Denne alternative framgangsmåten som beskrives side 179, fungerer for øvrig ikke.)

I den ikkedeterministiske automaten i figuren side 179, kan transisjonene altså representeres ved konjunksjonen av de seks setningene

$$\forall x.(A0x \rightarrow Bx)$$

$$\forall x.(A0x \rightarrow Cx)$$

$$\forall x.(A1x \rightarrow Cx)$$

$$\forall x.(B0x \rightarrow Cx)$$

$$\forall x.(C0x \rightarrow Cx)$$

$$\forall x.(C1x \rightarrow Ax)$$

det vil si med en setning for hver transisjon, akkurat som før, og for øvrig med Start og Accept på samme måte som for deterministiske automater. Argumentet side 178 for at dette fungerer, er akkurat like gyldig for ikkedeterministiske som for deterministiske automater.

Det eneste nye vi må ta høyde for, er at ikkedeterministiske automater kan inneholde "hoppekanter", det vil si transisjoner som kan følges uten at input leses. Slike transisjoner er merket med ϵ , se for eksempel transisjonen fra S til A side 106, som kan representeres med setningen

$$\forall x.(Sx \rightarrow Ax).$$