



A2) $Q = \{q_0, q_1, q_2, q_3, q_4, q_5, q_6\}$

$\Sigma = \{0, \dots, 9\}$

$q_0 = q_0$

$F = \{q_6\}$

$\delta:$	q_0	q_1	q_2	q_3	q_4	q_5	q_6
0,7	q_0	q_3	q_6	q_2	q_5	q_1	q_4
1,8	q_1	q_4	q_0	q_3	q_6	q_2	q_5
2,9	q_2	q_5	q_1	q_4	q_0	q_3	q_6
3	q_3	q_6	q_2	q_5	q_1	q_4	q_0
4	q_4	q_0	q_3	q_6	q_2	q_5	q_1
5	q_5	q_1	q_4	q_0	q_3	q_6	q_2
6	q_6	q_2	q_5	q_1	q_4	q_0	q_3

A3) $D_1 = \{R, \Sigma, \delta_1, r_0, G\}$

$D_2 = \{S, \Sigma, \delta_2, s_0, H\}$

Konstruiere Automaten $D = \{Q, \Sigma, \delta, q_0, F\}$ mit:

$Q := R \times S$

$\delta(q_i) = \delta((r_j, s_k)) := (\delta_1(r_j), \delta_2(s_k))$

$q_0 := (r_0, s_0)$

$F := \{(r_j, s_k) \mid r_j \in G, s_k \notin H\}$