

Následující konečné automaty s parciální přechodovou funkcí převedte na ekvivalentní konečné automaty s totální přechodovou funkcí.

1. $M_1 = (\{q_0, q_1, q_2, q_3\}, \{0, 1\}, \delta_1, q_0, \{q_2\})$, kde δ_1 je dána následující přechodovou tabulkou:

	δ_1	0	1
\rightarrow	q_0	q_1	q_2
	q_1	–	q_2
\leftarrow	q_2	q_3	–
	q_3	q_3	q_3

2. $M_2 = (\{q_0, q_1, q_2\}, \{x, y\}, \delta_2, q_0, \{q_2\})$, kde δ_2 je dána následující přechodovou tabulkou:

	δ_2	x	y
\rightarrow	q_0	q_1	–
	q_1	–	q_2
\leftarrow	q_2	q_2	q_2

3. $M_3 = (\{q_0, q_1, q_2, q_3, q_4\}, \{r, s, t\}, \delta_3, q_0, \{q_2, q_4\})$, kde δ_3 je dána následující přechodovou tabulkou:

	δ_3	r	s	t
\rightarrow	q_0	q_1	q_3	–
	q_1	–	–	q_2
\leftarrow	q_2	q_2	q_2	q_2
	q_3	q_4	–	–
\leftarrow	q_4	q_4	q_4	q_4

4. $M_4 = (\{q_0, q_1, q_2\}, \{a, b\}, \delta_4, q_0, \{q_2\})$, kde δ_4 je dána následující přechodovou tabulkou:

	δ_4	a	b
\rightarrow	q_0	q_1	–
	q_1	q_2	q_1
\leftarrow	q_2	–	–