# Berechenbarkeit

Vorlesung 2: Grundlagen Turingmaschinen

13. April 2023

# Termine — Modul Berechenbarkeit

Übungen	Vorlesung
11.4.	13.4. Turingmaschine I (Übungsblatt 1)
18.4. Übung 1 B-Woche	20.4. Turingmaschine II
25.4. Übung 1 A-Woche	27.4. Loop-Programme (Übungsblatt 2)
2.5. Übung 2 B-Woche (Montag Feiertag)	4.5. While-Programme
9.5. Übung 2 A-Woche	11.5. Rekursion I (Übungsblatt 3)
16.5. Übung 3 B-Woche	18.5.
23.5. Übung 3 A-Woche	25.5. Rekursion II

Übungen	Vorlesung
30.5. Übung 4 B-Woche (Montag Feiertag)	1.6. Entscheidbarkeit
6.6. Übung 4 A-Woche	8.6. Unentscheidbarkeit (Übungsblatt 5)
13.6. Übung 5 B-Woche	15.6. Spez. Probleme
20.6. Übung 5 A-Woche	22.6. Klasse P (Übungsblatt 6)
27.6. Übung 6 B-Woche	29.6. NP-Vollständigkeit
4.7. Übung 6 A-Woche	6.7. Komplexitätsklassen
11.7. Abschlussübung beide Wochen	13.7. (Reserve)

# Übungen

#### Hinweise

- 1. Übungsserie auf Moodle verfügbar
- Hausaufgabenabgabe als Gruppe (max. 2 Teilnehmer) möglich
- Quiz im Moodle verfügbar (auch für letzte Woche)
   (zur Selbstkontrolle)

# Übungen

#### Hinweise

- 1. Übungsserie auf Moodle verfügbar
- Hausaufgabenabgabe als Gruppe (max. 2 Teilnehmer) möglich
- Quiz im Moodle verfügbar (auch für letzte Woche)
   (zur Selbstkontrolle)

### Raumänderung

• Übungsgruppe c (Di. 11:15–12:45 Uhr) am 18. April einmalig in Raum S-202 (Seminargebäude)

# Prüfung

## Prüfung

- schriftliche Klausur, 60 min
- Termin

Mittwoch, 19. Juli 2023 von 9-10 Uhr

• Räume: AudiMax, Hs. 7, Hs. 9

(vorläufig)

• <u>Hilfsmittel:</u> 1 DIN-A4 Blatt mit Notizen

(geschrieben oder gedruckt)

## §2.1 Definition (partielle Funktion; engl. partial function)

Seien A, B Mengen. Relation  $\rho \subseteq A \times B$  ist partielle Funktion, geschrieben  $\rho \colon A \dashrightarrow B$ , falls für jedes  $a \in A$  höchstens ein  $b \in B$  mit  $(a, b) \in \rho$  existiert.

## §2.1 Definition (partielle Funktion; engl. partial function)

Seien A, B Mengen. Relation  $\rho \subseteq A \times B$  ist partielle Funktion, geschrieben  $\rho \colon A \dashrightarrow B$ , falls für jedes  $a \in A$  höchstens ein  $b \in B$  mit  $(a, b) \in \rho$  existiert.

#### Notizen

- Übliche Funktionsschreibweisen auch für partielle Funktionen
- Jede Funktion ist partielle Funktion

## §2.1 Definition (partielle Funktion; engl. partial function)

Seien A, B Mengen. Relation  $\rho \subseteq A \times B$  ist partielle Funktion, geschrieben  $\rho \colon A \dashrightarrow B$ , falls für jedes  $a \in A$  höchstens ein  $b \in B$  mit  $(a, b) \in \rho$  existiert.

#### Notizen

- Übliche Funktionsschreibweisen auch für partielle Funktionen
- Jede Funktion ist partielle Funktion
- Definitionsbereich partieller Funktion  $f: A \longrightarrow B$  ist  $f^{-1}(B)$  (Elemente des Vorbereiches A, für die f definiert ist)

$$f^{-1}(B) = \left\{ a \in A \mid \exists b \in B \colon f(a) = b \right\}$$

•  $f^{-1}(B) = A$  für jede Funktion  $f: A \to B$ 

### Vereinbarungen

• Beschränkung auf partielle Funktionen

```
f \colon \mathbb{N}^k \dashrightarrow \mathbb{N} und g \colon \Sigma^* \dashrightarrow \Delta^* (für Alphabete \Sigma, \Delta)
```

• 2 Kodierungen für natürliche Zahlen

### Vereinbarungen

Beschränkung auf partielle Funktionen

```
f \colon \mathbb{N}^k \dashrightarrow \mathbb{N} und g \colon \Sigma^* \dashrightarrow \Delta^* (für Alphabete \Sigma, \Delta)
```

- 2 Kodierungen für natürliche Zahlen
  - ▶ Unäre Kodierung:  $n \in \mathbb{N}$  repräsentiert durch  $a^n = \underbrace{a \cdots a}_{n \text{ mal}}$

Aus 
$$f: \mathbb{N}^k \longrightarrow \mathbb{N}$$
 wird  $g: \{a, \#\}^* \longrightarrow \{a\}^*$  mit 
$$g(a^{n_1} \# a^{n_2} \# \cdots \# a^{n_k}) = a^{f(n_1, \dots, n_k)}$$

#### Vereinbarungen

Beschränkung auf partielle Funktionen

```
f \colon \mathbb{N}^k \dashrightarrow \mathbb{N} und g \colon \Sigma^* \dashrightarrow \Delta^* (für Alphabete \Sigma, \Delta)
```

- 2 Kodierungen für natürliche Zahlen
  - ▶ Unäre Kodierung:  $n \in \mathbb{N}$  repräsentiert durch  $a^n = \underbrace{a \cdots a}_{n \text{ mal}}$

Aus 
$$f: \mathbb{N}^k \longrightarrow \mathbb{N}$$
 wird  $g: \{a, \#\}^* \longrightarrow \{a\}^*$  mit 
$$g(a^{n_1} \# a^{n_2} \# \cdots \# a^{n_k}) = a^{f(n_1, \dots, n_k)}$$

▶ Binäre Kodierung:  $n \in \mathbb{N}$  repräsentiert durch  $bin(n) \in \{0,1\}^*$ 

Aus 
$$f: \mathbb{N}^k \dashrightarrow \mathbb{N}$$
 wird  $g: \{0, 1, \#\}^* \to \{0, 1\}^*$  mit  $g(\text{bin}(n_1) \# \text{bin}(n_2) \# \cdots \# \text{bin}(n_k)) = \text{bin}(f(n_1, \dots, n_k))$ 

11

## Kodierung von f(3, 4) = 7

Unäre Kodierung

$$g(\underbrace{aaa}_{3} \# \underbrace{aaaa}_{4}) = \underbrace{aaaaaaaa}_{7}$$

Binäre Kodierung

$$g(\underbrace{11}_{2+1} \# \underbrace{100}_{4+0+0}) = \underbrace{111}_{4+2+1}$$

### Kodierung von f(3, 4) = 7

Unäre Kodierung

$$g(\underbrace{aaa}_{3} \# \underbrace{aaaa}_{4}) = \underbrace{aaaaaaaa}_{7}$$

Binäre Kodierung

$$g(\underbrace{11}_{2+1} \# \underbrace{100}_{4+0+0}) = \underbrace{111}_{4+2+1}$$

• Andere berechenbare Kodierungen auch möglich

Dezimalkodierung:  $g: \{0,1,\ldots,9,\#\}^* \longrightarrow \{0,1,\ldots,9\}^*$ 

# Kodierung von Sprachen

## §2.2 Definition (Sprachenkodierung)

Für jede Sprache  $L\subseteq \Sigma^*$  ist  $\mathrm{id}_L\colon \Sigma^* \dashrightarrow \Sigma^*$  gegeben durch

$$\mathsf{id}_L = \big\{ (w, w) \mid w \in L \big\}$$

# Kodierung von Sprachen

## §2.2 Definition (Sprachenkodierung)

Für jede Sprache  $L\subseteq \Sigma^*$  ist  $\mathrm{id}_L\colon \Sigma^* \dashrightarrow \Sigma^*$  gegeben durch

$$\mathsf{id}_L = \big\{ (w, w) \mid w \in L \big\}$$

#### Notizen

- 'undef' (oder ⊥) steht für nicht definierte Funktionswerte
- Alternative Definition

$$\operatorname{id}_L(w) = \begin{cases} w & \text{falls } w \in L \\ \text{undef sonst} \end{cases}$$

• Also  $\operatorname{id}_{l}^{-1}(\Sigma^{*}) = L$ 

Algorithmus = endliche & eindeutige Handlungsbeschreibung

# §2.3 Definition (intuitive Berechenbarkeit; engl. computability)

Funktion  $f: \Sigma^* \dashrightarrow \Delta^*$  intuitiv berechenbar (engl. computable), falls Algorithmus  $A_f$  existiert, so dass für jede Eingabe  $w \in \Sigma^*$ 

- $A_f$  produziert Ergebnis nach endlicher Zeit gdw.  $w \in f^{-1}(\Delta^*)$
- $A_f$  produziert Ergebnis f(w) falls  $w \in f^{-1}(\Delta^*)$

Algorithmus = endliche & eindeutige Handlungsbeschreibung

## §2.3 Definition (intuitive Berechenbarkeit; engl. computability)

Funktion  $f: \Sigma^* \dashrightarrow \Delta^*$  intuitiv berechenbar (engl. computable), falls Algorithmus  $A_f$  existiert, so dass für jede Eingabe  $w \in \Sigma^*$ 

- $A_f$  produziert Ergebnis nach endlicher Zeit gdw.  $w \in f^{-1}(\Delta^*)$
- $A_f$  produziert Ergebnis f(w) falls  $w \in f^{-1}(\Delta^*)$

#### Notizen

- $w \in f^{-1}(\Delta^*)$  bedeutet "f(w) definiert"
- $A_f$  muss bei Eingabe  $w \in f^{-1}(\Delta^*)$  Ergebnis f(w) liefern
- $A_f$  darf bei Eingabe  $w \in \Sigma^* \setminus f^{-1}(\Delta^*)$  kein Ergebnis liefern (Endlosschleife, Absturz, Exception, etc.)

#### Weitere Notizen

- Mathematische Existenz ausreichend
   (kann Funktion 2 Formen annehmen, also entweder f = f<sub>1</sub> oder f = f<sub>2</sub>, dann reicht intuitive Berechenbarkeit von f<sub>1</sub> und f<sub>2</sub>)
- Beschreibungssprache beliebig (C++, Java, Pseudokode, etc.)
- Hardware irrelevant (Architektur, Ablaufmechanismus, etc.)
- Keine Zeit- oder Speicherbeschränkung (aber  $A_f$  muss bei Eingabe  $w \in f^{-1}(\Delta^*)$  letztlich terminieren)

## Erklärungsversuch

- E sei Eigenschaft der Welt und  $f: \Sigma^* - \to \Delta^*$ (z.B. E = Goldbachsche Vermutung)
- Weiterhin gelten  $E \to \mathsf{Berechenbar}(f)$  und  $\neg E \to \mathsf{Berechenbar}(f)$

#### Erklärungsversuch

- E sei Eigenschaft der Welt und  $f: \Sigma^* \longrightarrow \Delta^*$ (z.B. E = Goldbachsche Vermutung)
- ullet Weiterhin gelten  $E o \mathsf{Berechenbar}(f)$  und  $eg E o \mathsf{Berechenbar}(f)$

```
(E 	o Berechenbar(f)) \land (\neg E 	o Berechenbar(f))

\equiv (\neg E \lor Berechenbar(f)) \land (E \lor Berechenbar(f))

\equiv (\neg E \land E) \lor Berechenbar(f)

\equiv Berechenbar(f)
```

Also gilt Berechenbar(f)

- ullet Addition: Funktion  $+\colon \mathbb{N}^2 \to \mathbb{N}$  intuitiv berechenbar
  - Schulmethode
  - $x_1$  mal Erhöhung von  $x_2$  für  $x_1 + x_2$

- Addition: Funktion  $+: \mathbb{N}^2 \to \mathbb{N}$  intuitiv berechenbar
  - Schulmethode
  - $x_1$  mal Erhöhung von  $x_2$  für  $x_1 + x_2$

• Format-Prüfung: Funktion  $id_L$ :  $\{0,1,\#\}^* \longrightarrow \{0,1,\#\}^*$  mit

$$L = \underbrace{\frac{1(0|1)^*(\# 1(0|1)^*)^*}{(1, \text{ beliebig viele 0 und 1, } \# \text{ und weitere solche Blöcke)}}_{}^*}$$

intuitiv berechenbar

(L regulär)

$$\pi[n]=$$
 erste  $n$  Stellen in Dezimalbruchdarstellung von  $\pi$  für alle  $n\in\mathbb{N}$ 

$$\pi[3] = 314$$

$$\pi[3] = 314$$
  $\pi[6] = 314159$ 

$$\pi[1]=3$$

$$\pi[n] = \text{erste } n$$
 Stellen in Dezimalbruchdarstellung von  $\pi$  für alle  $n \in \mathbb{N}$ 

$$\pi[3] = 314$$

$$\pi[3] = 314$$
  $\pi[6] = 314159$ 

$$\pi[1] = 3$$

• Approximation  $\pi$ : Funktion  $\pi: \{a\}^* \to \{0,1,\ldots,9\}^*$  mit

$$\pi(a^n) = \pi[n]$$

für alle  $n \in \mathbb{N}$ 

 $\pi[n] = \text{erste } n \text{ Stellen in Dezimalbruchdarstellung von } \pi \text{ für alle } n \in \mathbb{N}$ 

$$\pi[3] = 314$$

$$\pi[3] = 314$$
  $\pi[6] = 314159$ 

$$\pi[1] = 3$$

• Approximation  $\pi$ : Funktion  $\pi: \{a\}^* \to \{0, 1, \dots, 9\}^*$  mit

$$\pi(a^n) = \pi[n]$$

für alle  $n \in \mathbb{N}$ 

#### intuitiv berechenbar

- ightharpoonup Approximationsalgorithmus für  $\pi$
- ► Ausaabe erste *n* Stellen sobald ausreichende Genauigkeit

• Teilstrings von  $\pi$ : Funktion  $\operatorname{sub}_{\pi} \colon \{0,1,\ldots,9\}^* \longrightarrow \{0,1\}^*$  mit

$$\mathsf{sub}_{\pi}(w) = \begin{cases} 1 & \text{falls } w \text{ in } \pi \text{ vorkommt} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

$$\mathsf{für alle } w \in \{0, \dots, 9\}^*$$

Intuitive Berechenbarkeit

$$sub_{\pi}(314) = 1$$

$$sub_{\pi}(15) = 1$$

$$sub_{\pi}(41)=1$$

• Teilstrings von  $\pi$ : Funktion  $\operatorname{sub}_{\pi} \colon \{0,1,\ldots,9\}^* \longrightarrow \{0,1\}^*$  mit

$$\mathsf{sub}_\pi(w) = \begin{cases} 1 & \mathsf{falls} \ w \ \mathsf{in} \ \pi \ \mathsf{vorkommt} \\ 0 & \mathsf{sonst} \end{cases}$$
 für alle  $w \in \{0, \dots, 9\}^*$ 

<u>Intuitive Berechenbarkeit</u> <u>unklar</u>

$$sub_{\pi}(314) = 1$$
  $sub_{\pi}(15) = 1$   $sub_{\pi}(41) = 1$ 

• Teilstrings von  $\pi$ : Funktion  $\operatorname{sub}_{\pi} : \{0,1,\ldots,9\}^* \longrightarrow \{0,1\}^*$  mit

$$\mathsf{sub}_{\pi}(w) = \begin{cases} 1 & \text{falls } w \text{ in } \pi \text{ vorkommt} \\ & \text{undef} \end{cases}$$
 sonst 
$$\text{für alle } w \in \{0, \dots, 9\}^*$$

Intuitive Berechenbarkeit

$$sub_{\pi}(314) = 1$$
  $sub_{\pi}(15) = 1$   $sub_{\pi}(41) = 1$ 

• Teilstrings von  $\pi$ : Funktion  $\operatorname{sub}_{\pi} : \{0,1,\ldots,9\}^* \longrightarrow \{0,1\}^*$  mit

$$\mathsf{sub}_{\pi}(w) = \begin{cases} 1 & \text{falls } w \text{ in } \pi \text{ vorkommt} \\ & \text{undef} \end{cases}$$

$$\mathsf{für alle } w \in \{0, \dots, 9\}^*$$

<u>Intuitive Berechenbarkeit</u> <u>intuitiv berechenbar</u>

$$sub_{\pi}(314) = 1$$
  $sub_{\pi}(15) = 1$   $sub_{\pi}(41) = 1$ 

• Länge von Nichtteilstrings von  $\pi$ : Funktion  $\ell_{\pi} : \mathbb{N} \dashrightarrow \mathbb{N}$  mit

$$\ell_\pi(n) = egin{cases} n & ext{falls Sequenz der Länge $n$ existiert,} \ & ext{die nicht in $\pi$ vorkommt} & ext{für alle $n \in \mathbb{N}$} \ & ext{undef sonst} \end{cases}$$

Intuitive Berechenbarkeit

• Länge von Nichtteilstrings von  $\pi$ : Funktion  $\ell_{\pi} \colon \mathbb{N} \dashrightarrow \mathbb{N}$  mit

$$\ell_\pi(n) = egin{cases} n & ext{falls Sequenz der Länge $n$ existiert,} \ & ext{die nicht in $\pi$ vorkommt} & ext{für alle $n \in \mathbb{N}$} \ & ext{undef} & ext{sonst} \end{cases}$$

Intuitive Berechenbarkeit intuitiv berechenbar

• Länge von Nichtteilstrings von  $\pi$ : Funktion  $\ell_{\pi} \colon \mathbb{N} \dashrightarrow \mathbb{N}$  mit

$$\ell_\pi(n) = egin{cases} n & ext{falls Sequenz der Länge } n ext{ existiert,} \ & ext{die nicht in } \pi ext{ vorkommt} & ext{für alle } n \in \mathbb{N} \ & ext{undef sonst} \end{cases}$$

#### Intuitive Berechenbarkeit intuitiv berechenbar

- ▶ Falls alle Sequenzen in  $\pi$  vorkommen, (Eigenschaft E) dann  $\ell_{\pi}$  überall undefiniert & intuitiv berechenbar
- Sonst existiert kürzeste Sequenz der Länge k, die nicht in  $\pi$  vorkommt &  $\ell_\pi$  intuitiv berechenbar, da

$$\ell_{\pi}(n) = f_k(n) = \begin{cases} n & \text{falls } n \ge k \\ \text{undef sonst} \end{cases}$$

$$(\neg E o \exists k ig((\ell_\pi = f_k) \land \mathsf{Berechenbar}(f_k)ig) \; \mathsf{also} \; \neg E o \mathsf{Berechenbar}(\ell_\pi))$$

ullet Wortproblem einer Sprache  $L\subseteq \Sigma^*$ : Funktion  $\chi_L\colon \Sigma^* o \{0,1\}^*$  mit

$$\chi_L(w) = egin{cases} 1 & \text{falls } w \in L \ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$
 für alle  $w \in \Sigma^*$ 

#### Intuitive Berechenbarkeit

L kontextsensitiv:

ullet Wortproblem einer Sprache  $L\subseteq \Sigma^*$ : Funktion  $\chi_L\colon \Sigma^* o \{0,1\}^*$  mit

$$\chi_L(w) = egin{cases} 1 & ext{falls } w \in L \ 0 & ext{sonst} \end{cases}$$
 für alle  $w \in \Sigma^*$ 

#### Intuitive Berechenbarkeit

▶ L kontextsensitiv: intuitiv berechenbar

ullet Wortproblem einer Sprache  $L\subseteq \Sigma^*$ : Funktion  $\chi_L\colon \Sigma^* o \{0,1\}^*$  mit

$$\chi_L(w) = egin{cases} 1 & \text{falls } w \in L \ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$
 für alle  $w \in \Sigma^*$ 

#### Intuitive Berechenbarkeit

- L kontextsensitiv: intuitiv berechenbar
- ► Typ-0-Sprache *L*:

ullet Wortproblem einer Sprache  $L\subseteq \Sigma^*$ : Funktion  $\chi_L\colon \Sigma^* o \{0,1\}^*$  mit

$$\chi_L(w) = egin{cases} 1 & ext{falls } w \in L \ 0 & ext{sonst} \end{cases}$$
 für alle  $w \in \Sigma^*$ 

#### Intuitive Berechenbarkeit

- L kontextsensitiv: intuitiv berechenbar
- ► Typ-0-Sprache *L*: unklar/nicht intuitiv berechenbar

• Aufzählung einer Sprache  $L \subseteq \Sigma^*$ : Funktion  $\rho_L \colon \Sigma^* \dashrightarrow \{0,1\}^*$  mit

$$ho_L(w) = egin{cases} 1 & ext{falls } w \in L \ & ext{undef} & ext{sonst} \end{cases}$$
 für alle  $w \in \Sigma^*$ 

#### Intuitive Berechenbarkeit

- L kontextsensitiv:
- ► Typ-0-Sprache *L*:

• Aufzählung einer Sprache  $L \subseteq \Sigma^*$ : Funktion  $\rho_L \colon \Sigma^* \dashrightarrow \{0,1\}^*$  mit

$$ho_L(w) = egin{cases} 1 & ext{falls } w \in L \ & ext{undef} & ext{sonst} \end{cases}$$
 für alle  $w \in \Sigma^*$ 

#### Intuitive Berechenbarkeit

- L kontextsensitiv: intuitiv berechenbar
- ► Typ-0-Sprache *L*:

• Aufzählung einer Sprache  $L \subseteq \Sigma^*$ : Funktion  $\rho_L \colon \Sigma^* \dashrightarrow \{0,1\}^*$  mit

$$\rho_L(w) = \begin{cases} 1 & \text{falls } w \in L \\ \text{undef} & \text{sonst} \end{cases}$$
 für alle  $w \in \Sigma^*$ 

#### Intuitive Berechenbarkeit

- L kontextsensitiv: intuitiv berechenbar
- ► Typ-0-Sprache *L*: intuitiv berechenbar

#### **Problem**

 Wie argumentiert man "nicht intuitiv berechenbar"? (muss für beliebige Algorithmen funktionieren)

#### **Problem**

 Wie argumentiert man "nicht intuitiv berechenbar"? (muss für beliebige Algorithmen funktionieren)

## Ansatz der modellbezogenen Berechenbarkeit

- Festlegung Berechnungsmodell (Grammatik, Turingmaschine, etc.)
- Klärt Begriff 'Algorithmus'

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S oup S'E$$
  $S' oup aS'a$   $S' oup bS'b$   $S' oup E$ 
 $Ea oup EA$   $Aa oup aA$   $Ab oup bA$   $AE oup Ea$ 
 $Eb oup EB$   $Ba oup aB$   $Bb oup bB$   $BE oup Eb$ 
 $EE oup \varepsilon$ 

### Ableitungsschritte

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S \rightarrow S'E$$
  $S' \rightarrow aS'a$   $S' \rightarrow bS'b$   $S' \rightarrow E$   
 $Ea \rightarrow EA$   $Aa \rightarrow aA$   $Ab \rightarrow bA$   $AE \rightarrow Ea$   
 $Eb \rightarrow EB$   $Ba \rightarrow aB$   $Bb \rightarrow bB$   $BE \rightarrow Eb$   
 $EE \rightarrow \varepsilon$ 

### Ableitungsschritte

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S \rightarrow S'E$$
  $S' \rightarrow aS'a$   $S' \rightarrow bS'b$   $S' \rightarrow E$   
 $Ea \rightarrow EA$   $Aa \rightarrow aA$   $Ab \rightarrow bA$   $AE \rightarrow Ea$   
 $Eb \rightarrow EB$   $Ba \rightarrow aB$   $Bb \rightarrow bB$   $BE \rightarrow Eb$ 

## Ableitungsschritte

 $EE \rightarrow \varepsilon$ 

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S \rightarrow S'E$$
  $S' \rightarrow aS'a$   $S' \rightarrow bS'b$   $S' \rightarrow E$   
 $Ea \rightarrow EA$   $Aa \rightarrow aA$   $Ab \rightarrow bA$   $AE \rightarrow Ea$   
 $Eb \rightarrow EB$   $Ba \rightarrow aB$   $Bb \rightarrow bB$   $BE \rightarrow Eb$ 

## Ableitungsschritte

 $EE \rightarrow \varepsilon$ 

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S oup S'E$$
  $S' oup aS'a$   $S' oup bS'b$   $S' oup E$ 
 $Ea oup EA$   $Aa oup aA$   $Ab oup bA$   $AE oup Ea$ 
 $Eb oup EB$   $Ba oup aB$   $Bb oup bB$   $BE oup Eb$ 
 $EE oup \varepsilon$ 

### Ableitungsschritte

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S oup S'E$$
  $S' oup aS'a$   $S' oup bS'b$   $S' oup E$    
  $Ea oup EA$   $Aa oup aA$   $Ab oup bA$   $AE oup Ea$    
  $Eb oup EB$   $Ba oup aB$   $Bb oup bB$   $BE oup Eb$ 

## Ableitungsschritte

 $EE \rightarrow \varepsilon$ 

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S oup S'E$$
  $S' oup aS'a$   $S' oup bS'b$   $S' oup E$ 
 $Ea oup EA$   $Aa oup aA$   $Ab oup bA$   $AE oup Ea$ 
 $Eb oup EB$   $Ba oup aB$   $Bb oup bB$   $BE oup Eb$ 
 $EE oup \varepsilon$ 

## Ableitungsschritte

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S oup S'E$$
  $S' oup aS'a$   $S' oup bS'b$   $S' oup E$ 
 $Ea oup EA$   $Aa oup aA$   $Ab oup bA$   $AE oup Ea$ 
 $Eb oup EB$   $Ba oup aB$   $Bb oup bB$   $BE oup Eb$ 
 $EE oup \varepsilon$ 

### Ableitungsschritte

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S oup S'E$$
  $S' oup aS'a$   $S' oup bS'b$   $S' oup E$    
  $Ea oup EA$   $Aa oup aA$   $Ab oup bA$   $AE oup Ea$    
  $Eb oup EB$   $Ba oup aB$   $Bb oup bB$   $BE oup Eb$ 

### Ableitungsschritte

 $EE \rightarrow \varepsilon$ 

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

## Beispiel (§1.4)

Typ-0-Grammatik  $G = (\{S, S', A, B, E\}, \{a, b\}, S, P)$  mit Produktionen P

$$S oup S'E$$
  $S' oup aS'a$   $S' oup bS'b$   $S' oup E$    
  $Ea oup EA$   $Aa oup aA$   $Ab oup bA$   $AE oup Ea$    
  $Eb oup EB$   $Ba oup aB$   $Bb oup bB$   $BE oup Eb$ 

## Ableitungsschritte

 $EE \rightarrow \varepsilon$ 

$$S \Rightarrow_G S'E \Rightarrow_G aS'aE \Rightarrow_G abS'baE \Rightarrow_G abEbaE$$
  
 $\Rightarrow_G abEBaE \Rightarrow_G abEaBE \Rightarrow_G abEaEb \Rightarrow_G abEAEb$   
 $\Rightarrow_G abEEab \Rightarrow_G ab\varepsilon ab = abab$ 

#### Analyse der Funktionsweise

- Ziel ww mit  $w \in \{a, b\}^*$
- Erzeuge zunächst wEwRE

$$S \rightarrow S'E$$

$$S o S'E$$
  $S' o aS'a$   $S' o bS'b$   $S' o E$ 

$$S' \rightarrow bS'b$$

$$S' \rightarrow E$$

#### Analyse der Funktionsweise

- Ziel ww mit  $w \in \{a, b\}^*$
- Erzeuge zunächst wEwRE

$$S o S'E$$
  $S' o aS'a$   $S' o bS'b$   $S' o E$ 

Symbol hinter linkem E direkt hinter rechtes E bewegen

$$Ea 
ightharpoonup EA \qquad Aa 
ightharpoonup aA \qquad Ab 
ightharpoonup bA \qquad AE 
ightharpoonup Ea \ Eb 
ightharpoonup EB \qquad Ba 
ightharpoonup aB \qquad Bb 
ightharpoonup bB \qquad BE 
ightharpoonup Eb \ Ba 
ightharpoonup aB \ Ba 
ightharpoonup aB$$

Invertiert w<sup>R</sup>; liefert w und Satzform wEEw

#### Analyse der Funktionsweise

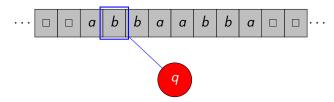
- Ziel ww mit  $w \in \{a, b\}^*$
- Erzeuge zunächst wEw<sup>R</sup>E

$$S o S'E$$
  $S' o aS'a$   $S' o bS'b$   $S' o E$ 

• Symbol hinter linkem *E* direkt hinter rechtes *E* bewegen

$$Ea 
ightarrow EA$$
  $Aa 
ightarrow aA$   $Ab 
ightarrow bA$   $AE 
ightarrow Ea$   $Eb 
ightarrow EB$   $Ba 
ightarrow aB$   $Bb 
ightarrow bB$   $BE 
ightarrow Eb$ 

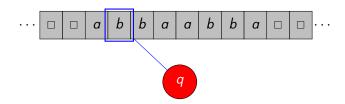
- Invertiert w<sup>R</sup>; liefert w und Satzform wEEw
- ullet Löschen Begrenzer  $E\!E$  mit Produktion  $E\!E o arepsilon$



### **Notizen**

- Beidseitig unbeschränktes Arbeitsband
- Endliche Kontrolle

(zustandsgesteuert)



### <u>Notizen</u>

- Beidseitig unbeschränktes Arbeitsband
- Endliche Kontrolle
- Mobiler Lese- & Schreibkopf
- Eingabe auf Band; Symbole überschreibbar

(zustandsgesteuert)

(Speicher)

## Alan Turing (\* 1912; † 1954)

- Engl. Informatiker
- Brach dtsch. Enigma-Verschlüsselung
- Verurteilt wegen Homosexualität;
   akzeptierte Kastration; 2013 offiziell rehabilitiert



## §2.4 Definition (Turingmaschine; engl. *Turing machine*)

Turingmaschine ist Tupel  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \Delta, \square, q_0, q_+, q_-)$ 

- endl. Menge Q von Zuständen (engl. states) mit  $Q \cap \Gamma = \emptyset$
- ullet endl. Menge  $\Sigma$  von Eingabesymbolen (engl. input symbols)
- ullet endl. Menge  $\Gamma$  von Arbeitssymbolen (engl. work symbols) mit  $\Sigma \subseteq \Gamma$
- Übergangsrelation (engl. transition relation)  $\Delta \subseteq \Big( (Q \setminus \{q_+, q_-\}) \times \Gamma \Big) \times \Big( Q \times \Gamma \times \{\triangleleft, \triangleright, \diamond\} \Big)$
- Leersymbol (engl. blank)  $\square \in \Gamma \setminus \Sigma$
- ullet Startzustand (engl. initial state)  $q_0 \in Q$
- ullet Akzeptierender Zustand (engl. accepting state)  $q_+ \in Q$
- Ablehnender Zustand (engl. rejecting state)  $q_- \in Q$

 $\triangleleft$  = gehe nach links;  $\triangleright$  = gehe nach rechts;  $\diamond$  = keine Bewegung

 $(\Gamma_M = \Gamma \setminus \{\Box\})$ 

#### Damit programmieren?

- Einfaches Modell (vereinfacht Beweise Nichtberechenbarkeit)
- Gleichmächtig wie gebräuchliche Programmiersprachen (C++, Java, Perl, Python, etc.)
- Nicht komfortabel

#### Damit programmieren?

- Einfaches Modell (vereinfacht Beweise Nichtberechenbarkeit)
- Gleichmächtig wie gebräuchliche Programmiersprachen (C++, Java, Perl, Python, etc.)
- Nicht komfortabel

(kein Direktzugriff)

Notation:  $(q, \gamma) \rightarrow (q', \gamma', d) \in \Delta$  statt  $((q, \gamma), (q', \gamma', d)) \in \Delta$ 

## §2.5 Beispiel (Turingmaschine = TM)

 $\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$ mit den Übergängen  $\Delta$  $(q_0, a) \rightarrow (q_a, \square, \triangleright)$  $(q_0,b) \rightarrow (q_b,\Box,\triangleright)$  $(q_0,\Box) \rightarrow (f,\Box,\diamond)$  $(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright)$  $(q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \lhd)$  $(q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright)$  $(q_h, a) \rightarrow (q_h, a, \triangleright)$  $(q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright)$  $(q_h,\Box) o (q_h',\Box,\lhd)$  $(q_b', b) \rightarrow (q, \square, \triangleleft)$  $(q'_{a}, a) \rightarrow (q, \square, \triangleleft)$  $(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft)$  $(q,b) \rightarrow (q,b,\triangleleft)$  $(q,\Box) \rightarrow (q_0,\Box,\triangleright)$ 

#### **Notizen**

- Übergang  $(q, \gamma) \rightarrow (q', \gamma', d)$ 
  - Vorbedingungen:
    - Aktueller Zustand q
    - 2 Zeichen  $\gamma$  in Bandzelle, auf der der Kopf steht
  - Konsequenzen:
    - TM wechselt in Zustand q'
    - 2  $\gamma'$  überschreibt Inhalt aktueller Bandzelle (ersetzt  $\gamma$ )
    - Kopf bewegt sich Richtung d

⊲ = gehe nach links; ▷ = gehe nach rechts; ◇ = keine Bewegung

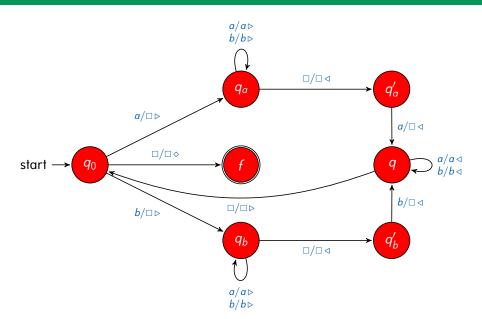
#### **Notizen**

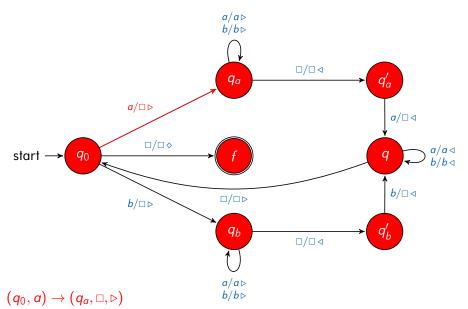
- Übergang  $(q, \gamma) \rightarrow (q', \gamma', d)$ 
  - Vorbedingungen:
    - Aktueller Zustand q
    - 2 Zeichen  $\gamma$  in Bandzelle, auf der der Kopf steht
  - Konsequenzen:
    - TM wechselt in Zustand q'
    - 2  $\gamma'$  überschreibt Inhalt aktueller Bandzelle (ersetzt  $\gamma$ )
    - Kopf bewegt sich Richtung d

⊲ = gehe nach links; ▷ = gehe nach rechts; ◇ = keine Bewegung

#### **Notizen**

- Übergang  $(q, \gamma) \rightarrow (q', \gamma', d)$ 
  - Vorbedingungen:
    - Aktueller Zustand q
    - 2 Zeichen  $\gamma$  in Bandzelle, auf der der Kopf steht
  - Konsequenzen:
    - TM wechselt in Zustand q'
    - 2  $\gamma'$  überschreibt Inhalt aktueller Bandzelle (ersetzt  $\gamma$ )
    - Kopf bewegt sich Richtung d
- ullet Übergänge mit aktuellem Zustand  $q\in\{q_+,q_-\}$  verboten (Übergänge aus Finalzustand heraus nicht erlaubt)





- Ausgangssituation
  - ► Eingabe auf Band
  - ► TM in Startzustand q<sub>0</sub>
  - ▶ Kopf auf erstem Symbol der Eingabe

(andere Zellen  $\square$ )

(auf □ falls Eingabe leer)

- Ausgangssituation
  - Eingabe auf Band
  - ► TM in Startzustand q<sub>0</sub>
  - Kopf auf erstem Symbol der Eingabe
- ② Übergänge gemäß △

(andere Zellen □)

(auf □ falls Eingabe leer)

- Ausgangssituation
  - Eingabe auf Band
  - ► TM in Startzustand q<sub>0</sub>
  - ▶ Kopf auf erstem Symbol der Eingabe

(auf □ falls Eingabe leer)

(andere Zellen □)

- Übergänge gemäß A
- Haltebedingung
  - $\blacktriangleright$  Aktueller Zustand final; akzeptierend  $q_+$  oder ablehnend  $q_-$
  - lacktriangle Kein passender Übergang ightarrow TM hält <u>nicht</u> ordnungsgemäß (Ausnahme)

- Ausgangssituation
  - Eingabe auf Band
  - (andere Zellen □) ► TM in Startzustand q<sub>0</sub>
  - ► Kopf auf erstem Symbol der Eingabe
  - (auf □ falls Eingabe leer)
- ② Übergänge gemäß △
- Haltebedingung
  - Aktueller Zustand final; akzeptierend  $q_{+}$  oder ablehnend  $q_{-}$
  - ightharpoonup Kein passender Übergang ightarrow TM hält nicht ordnungsgemäß (Ausnahme)

## Akzeptanz Eingabe

Existenz Übergänge von Ausgangssituation in akzeptierenden Zustand

### Beispiel (§2.5)

$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q_a', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q_b', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



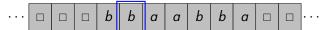
### Beispiel (§2.5)

$$\mathsf{TM}\,\mathsf{M} = \begin{pmatrix} \{q_0,q,q_a,q_a',q_b,q_b',f,\bot\},\{a,b\},\{a,b,\Box\},\Delta,\Box,q_0,f,\bot \end{pmatrix} \\ (q_0,a) \to (q_a,\Box,\triangleright) \qquad (q_0,b) \to (q_b,\Box,\triangleright) \qquad (q_0,\Box) \to (f,\Box,\diamond) \\ (q_a,a) \to (q_a,a,\triangleright) \qquad (q_a,b) \to (q_a,b,\triangleright) \qquad (q_a,\Box) \to (q_a',\Box,\lhd) \\ (q_b,a) \to (q_b,a,\triangleright) \qquad (q_b,b) \to (q_b,b,\triangleright) \qquad (q_b,\Box) \to (q_b',\Box,\lhd) \\ (q_a',a) \to (q,\Box,\lhd) \qquad (q_b',b) \to (q,\Box,\lhd) \\ (q,a) \to (q,a,\lhd) \qquad (q,b) \to (q,b,\lhd) \qquad (q,\Box) \to (q_0,\Box,\triangleright) \\ \end{pmatrix}$$

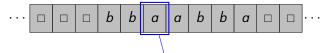


### Beispiel (§2.5)

$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q'_b, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q'_a, a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



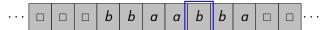
## Beispiel (§2.5)

$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



b

$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \begin{pmatrix} \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \} \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) & (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) & (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) & (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) & (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) & (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) & (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) & (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) & (q, b) \to (q, b, \triangleleft) & (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright) \\ \end{pmatrix}$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q_b, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q'_b, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q'_a, a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



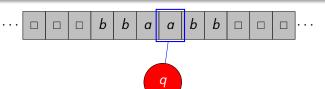
### Beispiel (§2.5)

$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$

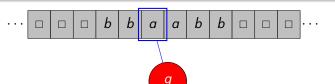


b

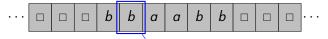
$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q_a', \Box, \lhd)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q_b', \Box, \lhd)$$
 
$$(q_a', a) \rightarrow (q, \Box, \lhd) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \Box, \lhd)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \lhd) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \lhd) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM}\, \mathcal{M} = \big(\{q_0,q,q_a,q_a',q_b,q_b',f,\bot\},\{a,b\},\{a,b,\Box\},\Delta,\Box,q_0,f,\bot\big)$$
 
$$(q_0,a) \to (q_a,\Box,\triangleright) \qquad (q_0,b) \to (q_b,\Box,\triangleright) \qquad (q_0,\Box) \to (f,\Box,\diamond)$$
 
$$(q_a,a) \to (q_a,a,\triangleright) \qquad (q_a,b) \to (q_a,b,\triangleright) \qquad (q_a,\Box) \to (q_a',\Box,\lhd)$$
 
$$(q_b,a) \to (q_b,a,\triangleright) \qquad (q_b,b) \to (q_b,b,\triangleright) \qquad (q_b,\Box) \to (q_b',\Box,\lhd)$$
 
$$(q_a',a) \to (q,\Box,\lhd) \qquad (q_b',b) \to (q,\Box,\lhd)$$
 
$$(q,a) \to (q,a,\lhd) \qquad (q,b) \to (q,b,\lhd) \qquad (q,\Box) \to (q_0,\Box,\triangleright)$$



$$\mathsf{TM}\, \mathcal{M} = \big(\{q_0,q,q_a,q_a',q_b,q_b',f,\bot\},\{a,b\},\{a,b,\Box\},\Delta,\Box,q_0,f,\bot\big)$$
 
$$(q_0,a) \to (q_a,\Box,\triangleright) \qquad (q_0,b) \to (q_b,\Box,\triangleright) \qquad (q_0,\Box) \to (f,\Box,\diamond)$$
 
$$(q_a,a) \to (q_a,a,\triangleright) \qquad (q_a,b) \to (q_a,b,\triangleright) \qquad (q_a,\Box) \to (q_a',\Box,\lhd)$$
 
$$(q_b,a) \to (q_b,a,\triangleright) \qquad (q_b,b) \to (q_b,b,\triangleright) \qquad (q_b,\Box) \to (q_b',\Box,\lhd)$$
 
$$(q_a',a) \to (q,\Box,\lhd) \qquad (q_b',b) \to (q,\Box,\lhd)$$
 
$$(q,a) \to (q,a,\lhd) \qquad (q,b) \to (q,b,\lhd) \qquad (q,\Box) \to (q_0,\Box,\triangleright)$$



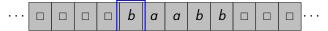
$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$

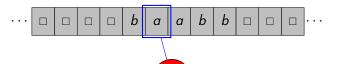


$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



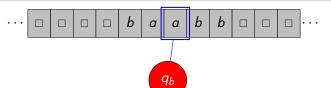
#### Beispiel (§2.5)

$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



 $q_b$ 

$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q'_b, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q'_a, a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$

$$\cdots$$
  $\Box$   $\Box$   $\Box$   $b$   $a$   $a$   $b$   $b$   $\Box$   $\Box$   $\Box$   $\cdots$ 

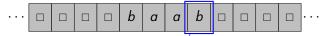
$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q_a', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q_b', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



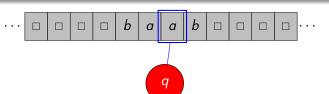
$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \triangleleft) \\ (q_a', a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$

$$\cdots$$

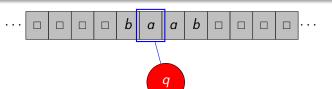
$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q_a', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q_b', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q_a', \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q_b', \Box, \triangleleft) \\ (q_a', a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \triangleleft) \\ (q_a', a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



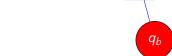
$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \square\}, \Delta, \square, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \square, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \square, \triangleright) \qquad (q_0, \square) \rightarrow (f, \square, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \square) \rightarrow (q_a', \square, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \square) \rightarrow (q_b', \square, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \rightarrow (q, \square, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \square, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \square) \rightarrow (q_0, \square, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \begin{pmatrix} \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \} \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) & (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) & (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) & (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) & (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) & (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) & (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) & (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) & (q, b) \to (q, b, \triangleleft) & (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright) \\ \end{pmatrix}$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \lhd) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \lhd) \\ (q_a', a) \to (q, \Box, \lhd) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \lhd) \\ (q, a) \to (q, a, \lhd) \qquad (q, b) \to (q, b, \lhd) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



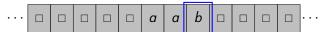
$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \begin{pmatrix} \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \} \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) & (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) & (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) & (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) & (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) & (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) & (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) & (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) & (q, b) \to (q, b, \triangleleft) & (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright) \\ \end{pmatrix}$$



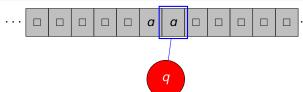
$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \begin{pmatrix} \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \} \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) & (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) & (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) & (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) & (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) & (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) & (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) & (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) & (q, b) \to (q, b, \triangleleft) & (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright) \\ \end{pmatrix}$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \triangleleft) \\ (q_a', a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



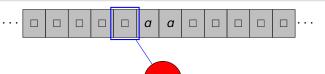
$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q_a', \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q_b', \Box, \triangleleft) \\ (q_a', a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q'_b, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q'_a, a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \lhd)$$
 
$$(q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \lhd)$$
 
$$(q_a', a) \to (q, \Box, \lhd) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \lhd)$$
 
$$(q, a) \to (q, a, \lhd) \qquad (q, b) \to (q, b, \lhd) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q_a', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q_b', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q'_b, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q'_a, a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q_a', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q_b', \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q_a', a) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \Box, \triangleleft)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \lhd) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \lhd) \\ (q_a', a) \to (q, \Box, \lhd) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \lhd) \\ (q, a) \to (q, a, \lhd) \qquad (q, b) \to (q, b, \lhd) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$

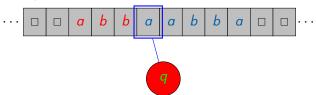


#### <u>Satzform</u>

- Globale Systemsituation als Wort (Arbeitsband, Position des Kopfes und interner Zustand)
- Kürzen von □ vom linken und rechten Rand, aber nicht unter Kopf

#### Satzform

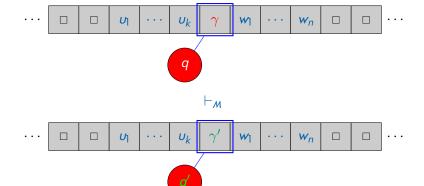
- Globale Systemsituation als Wort (Arbeitsband, Position des Kopfes und interner Zustand)
- Kürzen von □ vom linken und rechten Rand, aber nicht unter Kopf
- Satzform ist u q w
  - **①** Arbeitsbandbereich  $\upsilon \in \Gamma^*$  links des Kopfes
  - 2 Zustand  $q \in Q$
  - **3** Arbeitsbandbereich  $w \in \Gamma^+$  unter und rechts des Kopfes
- Situation abb q aabba



# §2.6 Definition (Ableitungsrelation — keine Bewegung)

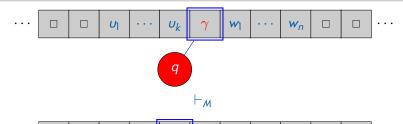
$$u q \gamma w \vdash_{M} u q' \gamma' w$$

falls 
$$(q, \gamma) \rightarrow (q', \gamma', \diamond) \in \Delta$$



#### §2.6 Definition (Ableitungsrelation — Schritt nach links)

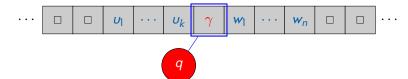
falls 
$$(q, \gamma) \rightarrow (q', \gamma', \triangleleft) \in \Delta$$





#### §2.6 Definition (Ableitungsrelation — Schritt nach rechts)

falls 
$$(q, \gamma) \rightarrow (q', \gamma', \triangleright) \in \Delta$$



$$\vdash_{\mathcal{M}}$$

$$\cdots \quad \Box \quad \Box \quad | \quad \upsilon_1 \quad | \quad \cdots \quad | \quad \upsilon_k \quad | \quad \gamma' \quad | \quad w_1 \quad | \quad \cdots \quad | \quad w_n \quad \Box \quad | \quad \Box \quad | \quad \cdots \quad | \quad$$

§2.7 Definition (akzeptierte Sprache; engl. accepted language)

Akzeptierte Sprache von TM  $M = \left(Q, \Sigma, \Gamma, \Delta, \square, q_0, q_+, q_-\right)$  ist

$$L(M) = \left\{ w \in \Sigma^* \mid \exists u, v \in \Gamma^* \colon \varepsilon \ q_0 \ w \Box \ \vdash_M^* \ u \ q_+ \ v \right\}$$

#### §2.7 Definition (akzeptierte Sprache; engl. accepted language)

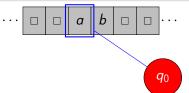
Akzeptierte Sprache von TM  $\mathcal{M} = \left(Q, \Sigma, \Gamma, \Delta, \Box, q_0, q_+, q_-\right)$  ist

$$L(M) = \{ w \in \Sigma^* \mid \exists u, v \in \Gamma^* \colon \varepsilon \ q_0 \ w \Box \ \vdash_M^* \ u \ q_+ \ v \}$$

#### Akzeptanz Eingabe

- Ausgangssituation  $\varepsilon$   $q_0$  w für Eingabe w
- TM akzeptiert Eingabe w falls Übergänge von Ausgangssituation  $\varepsilon$   $q_0$  w in akzeptierenden Zustand  $q_+$  existieren

$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big)$$
 
$$(q_0, a) \rightarrow (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \rightarrow (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \rightarrow (f, \Box, \diamond)$$
 
$$(q_a, a) \rightarrow (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \rightarrow (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \rightarrow (q_a', \Box, \lhd)$$
 
$$(q_b, a) \rightarrow (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \rightarrow (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \rightarrow (q_b', \Box, \lhd)$$
 
$$(q_a', a) \rightarrow (q, \Box, \lhd) \qquad (q_b', b) \rightarrow (q, \Box, \lhd)$$
 
$$(q, a) \rightarrow (q, a, \lhd) \qquad (q, b) \rightarrow (q, b, \lhd) \qquad (q, \Box) \rightarrow (q_0, \Box, \triangleright)$$



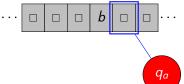
#### Beispiel (§2.5)

$$\mathsf{TM}\, \mathsf{M} = \big(\{q_0,q,q_a,q_a',q_b,q_b',f,\bot\},\{a,b\},\{a,b,\Box\},\Delta,\Box,q_0,f,\bot\big) \\ (q_0,a) \to (q_a,\Box,\triangleright) \qquad (q_0,b) \to (q_b,\Box,\triangleright) \qquad (q_0,\Box) \to (f,\Box,\diamond) \\ (q_a,a) \to (q_a,a,\triangleright) \qquad (q_a,b) \to (q_a,b,\triangleright) \qquad (q_a,\Box) \to (q_a',\Box,\lhd) \\ (q_b,a) \to (q_b,a,\triangleright) \qquad (q_b,b) \to (q_b,b,\triangleright) \qquad (q_b,\Box) \to (q_b',\Box,\lhd) \\ (q_a',a) \to (q,\Box,\lhd) \qquad (q_b',b) \to (q,\Box,\lhd) \\ (q,a) \to (q,a,\lhd) \qquad (q,b) \to (q,b,\lhd) \qquad (q,\Box) \to (q_0,\Box,\triangleright)$$

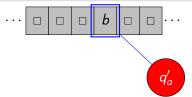


 $q_a$ 

$$\mathsf{TM} \ \mathcal{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q'_a, q_b, q'_b, f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q'_a, \Box, \triangleleft) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q'_b, \Box, \triangleleft) \\ (q'_a, a) \to (q, \Box, \triangleleft) \qquad (q'_b, b) \to (q, \Box, \triangleleft) \\ (q, a) \to (q, a, \triangleleft) \qquad (q, b) \to (q, b, \triangleleft) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



$$\mathsf{TM} \ \mathsf{M} = \big( \{q_0, q, q_a, q_a', q_b, q_b', f, \bot\}, \{a, b\}, \{a, b, \Box\}, \Delta, \Box, q_0, f, \bot \big) \\ (q_0, a) \to (q_a, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, b) \to (q_b, \Box, \triangleright) \qquad (q_0, \Box) \to (f, \Box, \diamond) \\ (q_a, a) \to (q_a, a, \triangleright) \qquad (q_a, b) \to (q_a, b, \triangleright) \qquad (q_a, \Box) \to (q_a', \Box, \lhd) \\ (q_b, a) \to (q_b, a, \triangleright) \qquad (q_b, b) \to (q_b, b, \triangleright) \qquad (q_b, \Box) \to (q_b', \Box, \lhd) \\ (q_a', a) \to (q, \Box, \lhd) \qquad (q_b', b) \to (q, \Box, \lhd) \\ (q, a) \to (q, a, \lhd) \qquad (q, b) \to (q, b, \lhd) \qquad (q, \Box) \to (q_0, \Box, \triangleright)$$



# Zusammenfassung

- Intuitive Berechenbarkeit
- Grundlagen Turingmaschinen

Erste Übungsserie bereits im Moodle