Teoretične osnove računalništva Zapiski predavanj 2010/2011

1. marec 2011



This work is licensed under a Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 3.0 Unported License

Kazalo

1	Turi	Turingov Stroj					
	1.1	Zgodovina	2				
	1.2	Turingovi stroji	3				
		1.2.1 Trenutni opis	3				
		1.2.2 Relacija +	3				
		1.2.3 Tranzitivna ovojnica \vdash^* relacije \vdash	9				
	1.3	Jezik Turingovega stroja	4				
		1.3.1 Ugotavljanje pripadnosti besed Turingovemu jeziku	4				
		1.3.2 Turingov stroj kot računalnik funkcij					
		1.3.3 Lažja konstrukcija Turingovih strojev	ŀ				

Poglavje 1

Turingov Stroj

1.1 Zgodovina

Leta 1900 je Nemški matematik David Hilbert objavil seznam triidvajsetih nerešenih problemov v matematiki. Eden izmed Hilbertovih problemov (deseti po vrsti), je vprašanje, ali obstaja postopek, po katerem ugotovimo rešljivost poljubne Diofantske enačbe – torej, ali lahko ugotovimo, če ima polinom s celoštevilskimi koeficienti $P(x_1, x_2, \ldots, x_n) = 0$, celoštevilsko rešitev. Kljub temu, da je Emil Post že leta 1944 slutil, da je problem nerešljiv, je to dokončno dokazal rus Jurij Matijaševič šele leta 1970 v svojem doktorskem delu. Med reševanjem problema pa so se matematiki že prej začeli ukvarjati s formalizacijo pojma postopka oz. algoritma. Intuitivna definicija tega se glasi nekako tako:

Def.: Algoritem je zaporedje ukazov, s katerimi se v končnem številu korakov opravi neka naloga.

Pri tem pa ostaja še kar nekaj odprtih vprašanj, npr.:

- Kakšni naj bodo ukazi?
 - Osnovni algoritem ima veliko korakov
 - Kompleksni prezapleteni ukazi so že sami algoritmi
- Koliko ukazov naj bo?
 - Končno ali je s končno množico res mogoče rešiti vsako nalogo?
 - Neskončno kakšen izvajalec ukazov je sposoben izvršiti neskončno različnih ukazov?
- So ukazi zvezni ali diskretni?
- V kakšnem pomnilniku so ukazi shranjeni?
 - Končnem ali s končnim zaporedjem ukazov res lahko mogoče rešimo vsako nalogo?
 - Neskončnem -

Nekateri zgodnji poskusi formalizacije pojma algoritma so:

- GK (Kurt Gödel, Stephen Kleene)
- HG (Jacques Herbrand, Kurt Gödel)
- Produkcijski sistem (Emil Post),
- Lambda račun (Alonso Church, 1936)
- Turingov stroj (Alan Turing, 1936)

1.2 Turingovi stroji

Turingov stroj se je uveljavil kot uporaben in preprost model računanja, ki zna izračunati vse kar se izračunati da (pod pogojem, da Church-Turingova teza drži). Alan Turing je svoj stroj izpeljal iz razmišljanja o tem, kako človek rešuje miselne probleme na papir. Pri tem je izbral tri sestavne dele:

- Nadzorno enoto (glava)
- Čitalno okno (roka in vid)
- Trak (papir)

V postopku formalizacije, pa je zaradi večje preprostosti, zahteval še, da je stroj sestavljen iz končno mnogo elementov, ter da deluje v diskretnih korakih.

Def.: Turingov stroj je definiran kot sedmerka $M = \langle Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, B, F \rangle$, kjer je:

- Q končna množica stanj
- Σ končna množica vhodnih simbolov, $Q \cap \Sigma = \emptyset$
- Γ končna množica tračnih simbolov, $\Sigma \subset \Gamma$
- δ funkcija prehodov: $Q\times\Gamma\to Q\times\Gamma\times\{L,D\},$ kjer L in Doznačujeta premik levo ali desno
- $-q_0$ začetno stanje, $q_0 \in Q$
- B prazen simbol, $B \in \Gamma$
- -F množica končnih stanj, $F \subseteq Q$

Stroj deluje tako, da v vsakem koraku opravi naslednje:

- preide v neko stanje
- zapiše nov simbol v celico, ki je pod oknom
- okno premakne eno celico levo ali desno

1.2.1 Trenutni opis

Def.: $TO = \Gamma^* \times Q \times \Gamma^*$ je množica vseh trenutnih opisov.

Nek trenutni opis $\langle \alpha_1, q, \alpha_2 \rangle$, ali krajše $\alpha_1 \ q \ \alpha_2$ opisuje konfiguracijo Turingovega stroja.

Iz α_1 in α_2 , lahko razberemo:

- -če je $\alpha_1=\varepsilon,$ je okno skrajno levo
- če je $\alpha_2 = \varepsilon$, je okno nad B in so naprej sami B-ji

1.2.2 Relacija ⊢

Def.: Če sta u, v trenutna opisa iz množice TO, ter v neposredno sledi iz u v enem koraku Turingovega stroja, tedaj pišemo $u \vdash v$.

Naj bo $x_1 \ldots x_{i-1} \ q \ x_i \ldots x_n$ trenutni opis:

```
- če je \delta(q, x_i) = \langle p, Y, D \rangle:

x_1 \dots x_{i-1} \ q \ x_i \dots x_n \vdash x_1 \dots x_{i-1} \ Y \ p \ x_{i+1} \dots x_n

če je \delta(q, x_i) = \langle p, Y, D \rangle:
```

- če je $\delta(q, x_i) = \langle p, Y, L \rangle$:
 - * če je okno na robu (i = 1), se Turingov stroj ustavi, ker je trak na levi omejen.
 - * če okno ni na robu (i > 1), potem: $x_1 \dots x_{i-2} x_{i-1} q x_i \dots x_n \vdash x_1 \dots x_{i-2} p x_{i-1} Y x_{i+1} \dots x_n$

1.2.3 Tranzitivna ovojnica \vdash^* relacije \vdash

Def.: $u \vdash^* v$, če obstaja tako zaporedje $x_i, (i \in [0,1,\ldots,k], k \geq 0)$, da velja $u = x_0, v = x_k$ in $x_0 \vdash x_1 \land x_1 \vdash x_2 \land \cdots \land x_{k-1} \vdash x_k$

Torej, trenutni opis v sledi iz u, v k korakih Turingovega stroja.

1.3 Jezik Turingovega stroja

Def.: Jezik Turingovega stroja je definiran kot:

$$L(M) = \{ w \mid w \in \Sigma^* \land q_0 w \vdash^* w_1 \ q \ w_2 \land w_1, w_2 \in \Gamma^* \land q \in F \}$$

Z besedami to pomeni, da je L(M) množica besed $w \in \Sigma^*$, ki če jih damo na vhod stroju M, povzročijo, da se stroj M v končno mnogo korakih znajde v končnem stanju.

Def.: Jezik L je Turingov jezik, če obstaja Turingov stroj M, tak, da je L = L(M).

1.3.1 Ugotavljanje pripadnosti besed Turingovemu jeziku

Pri vprašanju ali je neka beseda v jeziku, Turingove jezike ločimo na:

- Odločljive obstaja algoritem, s katerim se lahko za poljubno besedo odločimo, ali pripada jeziku.
- Neodločljive v splošnem ni algoritma, ki bi za poljubno vhodno besedo z DA ali NE odgovoril na vprašanje pripadnosti.
 - če je odgovor DA, to ugotovimo v nekem končnem številu korakov.
 - če je odgovor NE, pa ni nujno, da se bo stroj kdaj ustavil.

Primeri:

Primer 1: Zapiši Turingov stroj, ki sprejema jezik $L = \{0^n 1^n | n \ge 1\}$ Osnovna ideja:

- $0^n 1^n$ vhodna beseda
- $X0^{n-1}1^n$ zamenjamo levo 0 z X
- $X0^{n-1}Y1^{n-1}$ premaknemo se desno do najbolj leve 1 in jo zamenjamo zY
- $\bullet \ XX0^{n-2}Y1^{n-1}$

 $XX0^{n-2}YY1^{n-2}$ - ponovimo in vidimo, da bomo niz sprejeli, če je prave oblike.

Turingov stroj zapišemo kot $M = \langle Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, B, F \rangle$:

- $Q = \{q_0, q_1, q_2, q_3, q_4\}$
- $\Sigma = \{0, 1\}$
- $\Gamma = \{0, 1, B, X, Y\}$
- $F = \{q_4\}$
- $\bullet~\delta$ bomo definirali s tabelo

Pomen stanj:

- q_0 začetno stanje in stanje pred zamenjavo 0 z X
- q_1 premikanje desno do 1
- $\bullet \ q_2$ zamenjava 1 z Y in premikanje levo do X
- \bullet q_3 najde X in se premik desno
- q_4 končno stanje

Tabela prehajanja stanj:

	0	1	В	X	Y
$\overline{x_0}$	$\langle q_1, X, D \rangle$	_	_	$\langle q_3, Y, D \rangle$	_
x_1	$\langle q_1, 0, D \rangle$	$\langle q_2, Y, L \rangle$	_	$\langle q_1, Y, D \rangle$	_
x_2	$ \begin{array}{c} \langle q_1, X, D \rangle \\ \langle q_1, 0, D \rangle \\ \langle q_2, 0, D \rangle \end{array} $	_	$\langle q_0, X, D \rangle$	$\langle q_2, Y, L \rangle$	_
x_3		_	_	$\langle q_3, Y, D \rangle$	$\langle q_4, B, D \rangle$
x_4	_	_	_	_	_

Izvajanje stroja s trenutnimi opisi:

$$q_00011 \vdash Xq_1011 \vdash X0q_111 \vdash Xq_20Y1 \vdash \dots$$

1.3.2 Turingov stroj kot računalnik funkcij

Imamo Turingov stroj, ki ima na traku neko število ničel, ki predstavljajo pozitivna naravna števila, ločena z enicami:

$$0^{i_1}10^{i_2}1\dots 10^{i_k}$$

Recimo, da se stroj po nekem številu korakov ustavi in ima na traku skupino ničel 0^m , na levi in desni strani skupine pa same B-je. S tem je stroj lahko izračunal neko funkcijo

$$f^{(k)}: \mathbb{N}_{+}^{k} \to \mathbb{N}_{+} \text{ oz. } f(i_{1}, i_{2}, \dots, i_{k}) = m$$

Funkcija f ni nujno definirana za vsako k-terico iz \mathbb{N}_+^k , torej je parcialna funkcija, kadar pa je definirana povsod, pravimo da je totalna. Stroj se pri nedefiniranih k-tericah pač na neki točki ustavi in pri tem na traku ne pusti le ene skupine ničel, ali pa se sploh ne ustavi. Isti turingov stroj hkrati računa več funkcij: $f^{(1)}, f^{(2)}, \dots f^{(k)}$.

Parcialna rekurzivna funkcija

Def.: Vsaka funkcija $f^{(k)}: \mathbb{N}_+^k \to \mathbb{N}$, ki jo lahko izračuna nek Turingov stroj, je parcialna rekurzivna funkcija. Če je $f^{(k)}$ definirana za vse k-terice, jo imenujemo totalna rekurzivna funkcija (včasih samo rekurzivna funkcija)

Vse običajne aritmetične funkcije (na \mathbb{N}^k) so parcialne ali celo totalne rekurzivne funkcije. V nadaljevanju si bomo pogledali nekaj primerov, tu jih le nekaj naštejmo: $+, *, n!, 2^n, \lceil \log(n) \rceil, m^n, \ldots$

Primeri:

Primer 1: Ali je f(m,n) = m + n rekurzivna? Skica stroja, ki računa m + n:

- $0^m 10^m$ vhodna beseda
- $B0^{m-1}10^m$ izbriši prvo ničlo
- $B0^{m+n}$ premakni se do 1 in jo zamenjaj z 0

Primer 2: Ali je f(m,n) = m * n parcialno rekurzivna?

Skica stroja, ki računa m * n:

- $0^m 10^n$ vhodna beseda
- 0^m10^n1 premakni se na konec in zapiši 1 (ločnica za rezultat)
- $B0^{m-1}10^n1$ premakni se na začetek in izbriši 0
- $B0^{m-1}10^m10^n$ prekopiraj n ničel za ločnico (in ničle)
- $B^m 10^m 10^{m*n}$ ponavljaj tadva koraka, dokler ni več ničel pred prvo 1
- $B^{m+n+2}0^{m*n}$ izbriši del, ki ne spada v rezultat

1.3.3 Lažja konstrukcija Turingovih strojev

Obstaja nekaj tehnik, ki poenostavijo in pohitrijo sestavljanje Turingovih strojev.

Nadzorna enota kot pomnilnik

Večsledni trak

Prestavljanje vsebine traku

Podprogrami