

دانشگاه صنعتی شریف دانشکدهی مهندسی کامپیوتر

درس نظریهی زبانها و ماشینها

تمرین شمارهی ۴

موعد تحویل: چهارشنبه ۱۴۰۲/۰۳/۱۷

استاد: دکتر علی موقر

تیم دستیاران درس – نیمسال دوم ۰۲ – ۰۱

۴ خرداد ۱۴۰۲

۱. ماشین تورینگ

1.1

برای هر یک از موارد زیر ماشین تورینگ قطعی طراحی کنید که پذیرنده زبان باشند.

$$L = \{a^n : 2 \mid n \ \lor \ 3 \mid n \lor 5 \mid n\}$$
 .1

$$L = \{a^n b^{n^2} : n \ge 0\}$$
 .7

1.1

در این سؤال با دو نسخه ی جدید از ماشین تورینگ برخورد می کنیم. نسخه ی اول، ماشین تورینگ چند بعدی است که در آن نوار ماشین با یک k نوار k بعدی جایگزین شده است. در هر مرحله، هد در یکی از خانههای این «نوار» قرار گرفته و با توجه به اطلاعات داخل آن و حالت فعلی، ماشین تصمیم می گیرد که به چه حالتی برود و همچنین در هر کدام از بُعدها، هد را چند خانه به جلو یا عقب حرکت بدهد. برای مثال، در حالت k=3 ، ممکن است هد در خانه ی (1,5,7) قرار داشته باشد و پس از مشاهده ی محتوای خانه ی آن و توجه به حالت فعلی، ماشین تصمیم بگیرد آن را با بردار (3,1,-2) انتقال دهد، و در نتیجه مختصات جدید هد (4,6,5) خواهد بود. به صورت فرمال، تابع انتقال به صورت

$$\delta: Q \times \Gamma \to Q \times \Gamma \times \mathbb{Z}^k$$

$$(0,0,\cdots,0)$$
قابل تعریف است. در ابتدا، هد در مختصات

قرار دارد و اگر ورودی برابر رشته s باشد، در خانههای

$$(0,0,\cdots,0),$$

$$(0,0,\cdots,1),$$

:

$$(0,0,\cdots,|s|-1)$$

قرار داده شده است.

در نسخه ی دیگر، با جایگزین کردن نوار ماشین تورینگ کلاسیک با محور اعداد حقیقی، به تعریف ماشین تورینگ حقیقی می پردازیم. ماشین در هر گام محتوای نقطه ای که هد نوار در آن قرار دارد را می خواند، با توجه به حالت خود تصمیم می گیرد که به چه حالتی برود و هد را چه مقدار به چپ یا راست انتقال دهد، یا این که احیاناً پردازش را متوقف کرده و ورودی را بپذیرد یا رد کند. هد نوار در ابتدا در مختصات x=0 قرار دارد. اگر ورودی ماشین مورد نظر رشته x=0 باشد، محتوای اولیه ی نوار به این صورت است که در تمامی نقاط محور کاراکتر پوچ قرار داده شده است، به غیر از نقاط x=0 که در آنها به ترتیب کاراکترهای x=0 نوشته شده اند. این بار تابع انتقال به این صورت قابل تعریف می باشد:

$$\delta:Q\times\Gamma\to Q\times\Gamma\times\mathbb{R}$$

۱. نشان دهید که مدل ماشین تورینگ k بعدی معادل مدل ماشین تورینگ کلاسیک است. به عبارت دیگر، به ازای هر ماشین تورینگ k بعدی M یک ماشین تورینگ کلاسیک T ماشین تورینگ کلاسیک M بعدی M بعدی M بعدی موجود است که M

۲. نشان دهید که مدل ماشین تورینگ حقیقی معادل مدل ماشین تورینگ کلاسیک است. برای نشان دادن این حکم می توانید از لم زیر بدون
اثبات استفاده کنید.

لم. اگر

$$S = \{x_1, x_2, \cdots, x_k\}$$

مجموعه می شامل k عدد حقیقی باشد، مجموعه ی

$$T = \{t_1, t_2, \cdots, t_n\}$$

از اعداد حقیقی وجود دارد به طوری که هر عضو $s \in S$ را بتوان به طور یکتا به صورت

$$s = a_1 t_1 + a_2 t_2 + \dots + a_n t_n$$

با این شرط که تمام a_i ها اعدادی صحیح باشند.

۲. تشخیص پذیری و تصمیم پذیری

1.7

ثابت کنید زبان C تشخیص پذیر است اگر و تنها اگر زبان تصمیم پذیر D وجود داشته باشد به طوری که

$$C = \{x : \exists y \ \langle x, y \rangle \in D\}.$$

7.7

گزارهی زیر را ثابت یا رد کنید:

یان L تورینگ-تشخیصپذیر است اگر و تنها اگر زبان L^* تورینگ-تشخیصپذیر باشد. \square

٣.٢

ثابت کنید زبان زیر تصمیمپذیر است.

$$L = \{\langle D \rangle \ : \ D \text{ is a DFA and } \forall w \in L(D), \ w = w^R\}$$

4.7

یک حالت در اتوماتای پشتهای ۱ دستنیافتنی ۲ اگر به ازای هیچ رشته ورودی وارد آن حالت نشویم. نشان دهید زبان زیر تصمیمپذیر است.

 $L = \{\langle P \rangle \ : \ P \text{ is a PDA that has an unreachable state} \}$

¹PDA

²Unreachable

۳. کاهشپذیری و تصمیمناپذیری

1.4

۱. نشان دهید که تعداد ماشینهای تصمیم گیرنده ۳ شمارا است.

۲. زبان L را به صورت زیر در نظر بگیرید.

 $L = \{\langle M \rangle : M \text{ is a Turing decider such that } \langle M \rangle \notin L(M) \}$

نشان دهید که L تصمیم ناپذیر است.

۲.٣

نشان دهید که زبان تورینگ-تصمیمپذیر L موجود است، به نحوی که هر زبان تورینگ-تصمیمپذیر A به A کاهش مییابد. یک نمونه از چنین زبانی را مثال بزنید و سپس نشان دهید که اگر زبان A به A کاهش یابد، آنگاه A تورینگ-تصمیمپذیر است.

٣.٣

فرض کنید به یک ماشین تورینگ M، طلایی می گوییم در صورتی که شرط

$$w \in L(M) \Leftrightarrow w^R \in L(M)$$

در آن صدق کند. فرض کنید زبان T برابر مجموعه تمام ماشینهای تورینگ طلایی است. ثابت کنید T تشخیص پذیر نیست.

³Decider