

# Modelos de Máquinas de Turing

- Modelo D-I-S (Derecha-Izquierda-Sin movimiento) Máquina de Turing que admite transiciones sin movimiento del cabezal de la cinta.

$M = \langle Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, F \rangle$  con  $Q, \Sigma, \Gamma, q_0, F$  definidos como en el modelo estándar (modelo D-I)

y  $\delta: Q \times \Gamma \rightarrow Q \times \Gamma \times \{D, I, S\}$  (S significa sin movimiento)

# Modelos de Máquinas de Turing

- Teorema: Los modelos de máquinas de Turing D-I-S y D-I son equivalentes
- **Preguntas:**
- ¿Qué se necesita demostrar?
- ¿Alguna demostración es trivial? ¿Por qué?

# Modelos de Máquinas de Turing

- Se demuestra trivialmente que para toda máquina de Turing del modelo D-I existe una máquina de Turing equivalente del modelo D-I-S, pues las máquinas del modelo D-I son un caso particular de las del modelo D-I-S

# Modelos de Máquinas de Turing

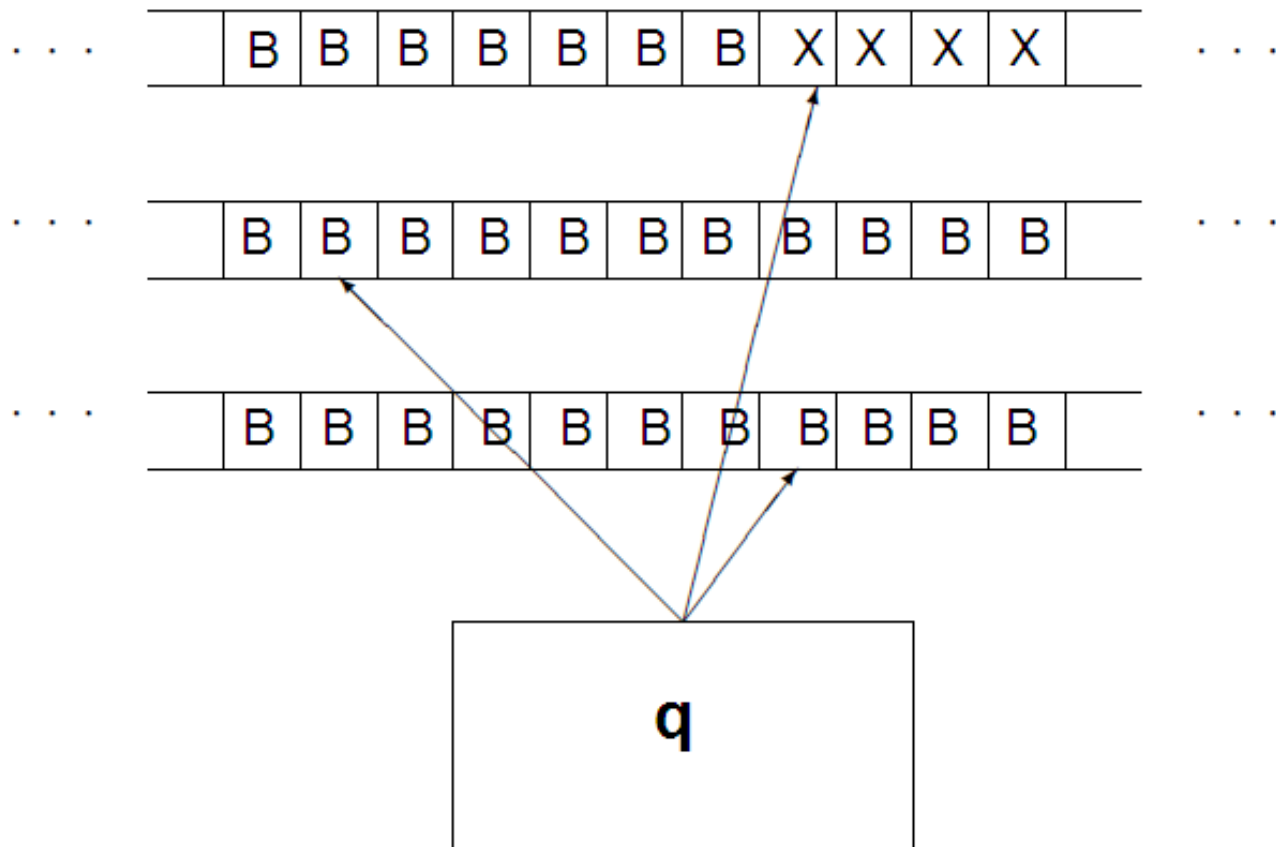
- **Ejercicio 1:** Demostrar que para toda máquina de Turing del modelo D-I-S existe una máquina de Turing del modelo D-I equivalente
- **Ejercicio 2:** Demostrar que para toda máquina de Turing del modelo D-I-S existe una máquina  $M'$  equivalente con la restricción que no puede cambiar el símbolo de la cinta y mover el cabezal simultáneamente

# Modelo de Máquina de Turing de $k$ cintas

- Consiste en un control con  $k$  cintas y  $k$  cabezales que pueden moverse en forma independiente.
- El input se encuentra en la primera cinta y todas las demás están en blanco.

# Modelo de Máquina de Turing de k cintas

Máquina de Turing de 3 cintas



# Modelo de Máquina de Turing de k cintas

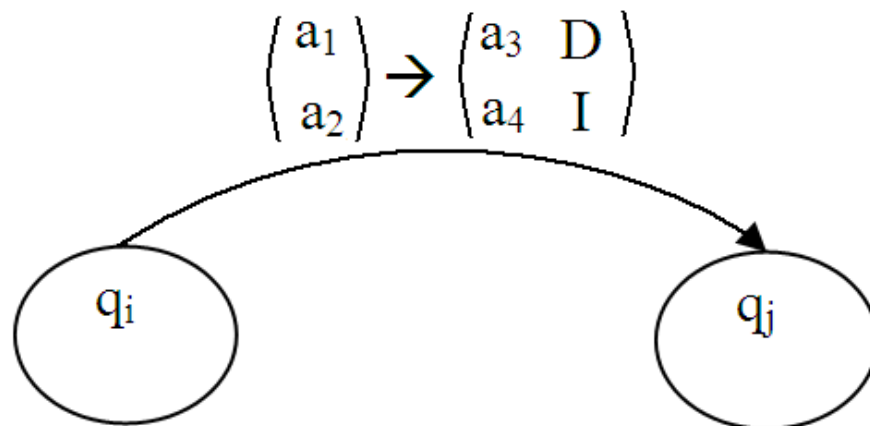
$$M = \langle Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, F \rangle$$

con  $Q, \Sigma, \Gamma, q_0, F$  definidos como en el modelo estándar D-I-S

$$\text{y } \delta: Q \times \Gamma^k \rightarrow Q \times (\Gamma \times \{D, I, S\})^k$$

# Modelo de Máquina de Turing de k cintas

Ejemplo:  $\delta(q_i, (a_1, a_2)) = (q_j, (a_3, D), (a_4, I))$



Estando en el estado  $q_i$ , al leer  $a_1$  en la primera cinta y  $a_2$  en la segunda, escribe  $a_3$  en la primera y  $a_4$  en la segunda, mueve a la derecha el cabezal de la primera cinta y a la izquierda en de la segunda cinta.



# Modelo de Máquina de Turing de $k$ cintas

NOTA: Puede probarse que este modelo multicinta es equivalente a cualquiera de los que ya hemos visto.

# Modelo de Máquina de Turing de k cintas

Ejercicio: Construir una máquina de Turing con 2 cintas que reconozca el lenguaje:

$$L = \{ 0^n 1^n / n \geq 1 \}$$