

## **Esercitazione 2 - Linguaggi e Calcolabilità**

05-04-2019

Antonio Cruciani

`antonio.cruciani@alumni.uniroma2.eu`

## Esercizi a lezione

### Esercizio 1:

Sia

$$L_{XTM} = \{\langle T \rangle : T \text{ NON ACCETTA } \langle T \rangle\}$$

Si discuta la decidibilità di tale linguaggio

### Esercizio 2 (The Accepting Problem):

Un quesito che ci si pone in modo naturale è il seguente:

*"Esiste una macchina di Turing in grado di predire se tutte le altre macchine di Turing terminano nello stato di accettazione?"*

Informalmente, ci stiamo chiedendo se esiste una macchina di Turing  $T$  che data una qualsiasi altra macchina di Turing  $M$  e una parola  $x$ , essa riesce a "capire" se la computazione  $M(x)$  termina in  $q_a$ .

Precisiamo che questo quesito è diverso da quello che ci si pone nell' Halting Problem in quanto, in quest'ultimo, ci si chiede:

*"Esiste una macchina di Turing in grado di predire se le altre macchine di Turing, data una qualsiasi parola in input, terminano ?"*

La differenza sostanziale tra questi due quesiti è che nel primo siamo interessati a capire, dato un input  $x$ , in che **stato finale** terminano le macchine di Turing e nel secondo, invece, si è interessati a capire se, dato un input  $x$ , le macchine di Turing **terminano**.

Dopo questa breve precisazione, torniamo all'*Accepting Problem* e verifichiamo se effettivamente esiste una macchina di Turing che permetta di predire l'output di tutte le altre macchine di Turing.

Per rispondere a questo quesito possiamo definire il seguente linguaggio e studiarne l'accettabilità e la decidibilità.

Sia

$$L_{ATM} = \{(\langle T \rangle, x) : T \text{ ACCETTA } x\}$$

Si discuta l'accettabilità e la decidibilità di tale linguaggio.

(**HINT:** Le macchine di Turing possono essere codificate come parole)

**Esercizio 3:**

Si consideri il seguente linguaggio (versione modificata dell'Halting Problem):

$$L_{BH} = \{(\langle T \rangle, x) : T(x) \text{ TERMINA IN } |x| \text{ PASSI}\}$$

Si dimostri se  $L_{BH}$  è decidibile o non decidibile.

**Esercizio 4:**

Sia  $L_1 \subseteq \Sigma^*$  un linguaggio decidibile e sia  $L_2 \subseteq \Sigma^*$  un linguaggio accettabile ma non decidibile. Detta  $T_1$  la macchina di Turing che decide  $L_1$  e detta  $T_2$  la macchina di Turing che accetta  $L_2$ , si consideri il linguaggio  $L \subseteq \Sigma^* \times \mathbb{N}$  di seguito definito:

$$L = \{(x, k) : x \in \Sigma^* \wedge k \in \mathbb{N} \wedge [x \notin L_1 \vee (x \in L_2 \wedge T_2(x) \text{ RIGETTA IN } k \text{ PASSI})]\}$$

Si dimostri se  $L$  è un linguaggio accettabile o decidibile.

**Informazioni Notazione:**

Data una macchina di Turing  $T$ , con  $\langle T \rangle$  indichiamo la sua **codifica**.

Con  $\mathcal{T}$  indichiamo l'insieme delle macchine di Turing

## Soluzioni esercizi a lezione

### Esercizio 1:

Mostriamo che  $L_{XTM}$  non è decidibile.

### Dimostrazione 1:

Assumiamo per assurdo che  $L_{XTM}$  sia decidibile  $\Rightarrow \exists T_{XTM}, \forall \langle T \rangle \in \mathcal{T}$

$$O_{T_{XTM}}(\langle T \rangle) = \begin{cases} q_a & \text{SE } \langle T \rangle \in L_{XTM} \\ q_r & \text{SE } \langle T \rangle \in L_{XTM}^c \end{cases}$$

Osserviamo esplicitamente che:

1. Se  $O_{T_{XTM}}(\langle T \rangle) = q_a \Rightarrow \langle T \rangle \notin L_{XTM}$
2. Se  $O_{T_{XTM}}(\langle T \rangle) = q_r \Rightarrow \langle T \rangle \in L_{XTM}$

Abbiamo quindi che:

$$\langle T \rangle \in L_{XTM} \iff O_{T_{XTM}}(\langle T \rangle) = q_r \iff \langle T \rangle \notin L_{XTM}$$

- $O_{T_{XTM}}(\langle T \rangle) = q_r \iff \langle T \rangle \in L_{XTM}$  segue dalla definizione di  $L_{XTM}$ .
- $O_{T_{XTM}}(\langle T \rangle) = q_r \iff \langle T \rangle \notin L_{XTM}$  segue dall'ipotesi.

Abbiamo che:

$$\langle T \rangle \in L_{XTM} \iff \langle T \rangle \notin L_{XTM}$$

Assurdo! Quindi  $L_{XTM}$  non è decidibile.

### Dimostrazione 2:

Dimostriamo la non decidibilità del linguaggio mediante diagonalizzazione. Si supponga di costruire una matrice infinita  $\mathbb{A}$  dove elenchiamo tutte le macchine di Turing e tutte le loro codifiche. Dove, dati  $i, j$  generici abbiamo che

$$a_{i,j} = \begin{cases} 1 & \text{SE } T_i(\langle T_j \rangle) \text{ ACCETTA} \\ 0 & \text{SE } T_i(\langle T_j \rangle) \text{ RIGETTA} \end{cases}$$

( La disposizione degli 1 e degli 0 è indifferente, la chiave è lo schema della codifica )

	$\langle T_1 \rangle$	$\langle T_2 \rangle$	$\langle T_3 \rangle$	$\langle T_4 \rangle$	$\langle T_5 \rangle$	$\langle T_6 \rangle$	...
$T_1$	0	1	0	0	1	1	...
$T_2$	1	1	0	1	0	0	...
$T_3$	0	0	0	0	0	0	...
$T_4$	1	1	1	1	1	1	...
$T_5$	0	1	0	0	1	1	...
$T_6$	1	0	0	1	1	1	...
$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$

Prendiamo la diagonale della matrice  $\mathbb{A}$  (ottenendo una sequenza infinita di 1 e 0), invertiamo gli 0 con gli 1 e viceversa. Dall'esempio abbiamo che la diagonale della matrice è 010111..., invertendo gli 1 con gli 0 e viceversa otteniamo 101000....

Osserviamo che la nuova sequenza (ie: 101000) non compare in nessuna riga della matrice in quanto la nuova sequenza differisce dalla riga  $i$ -esima della matrice proprio per l' $i$ -esimo elemento.

Quindi abbiamo ottenuto una sequenza caratteristica di un linguaggio che non è riconoscibile da nessuna macchina di Turing poiché differisce da ogni riga della matrice.

Riflettendo un momento, si può osservare che il linguaggio descritto dalla sequenza ottenuta invertendo gli elementi della diagonale descrive proprio  $L_{XTM}$ .

Quindi possiamo concludere che  $L_{XTM}$  non è decidibile.

### Esercizio 2:

Osserviamo esplicitamente che il linguaggio è accettabile in quanto, dati  $\langle T \rangle$  e  $x$  possiamo simulare  $T(x)$  e verificare se tale computazione è accettabile.

Il linguaggio, però, non è decidibile.

Si supponga, per assurdo, che esista una macchina di Turing  $T_{ATM}$  in grado di decidere  $L_{ATM}$ , allora potremmo derivare da  $T_{ATM}$  una nuova macchina, diciamo  $T_1$ , in grado di decidere  $L_{XTM}$ . Ovvero  $T_1$  è definita come segue:

Essa è una macchina a due nastri:

$N_1$ ) Input  $\langle P \rangle$

$N_2$ ) Simulazione della computazione  $T_{ATM}(\langle P \rangle, \langle P \rangle)$

Descriviamo il funzionamento della macchina  $T_1$ :

- dato in input  $\langle P \rangle$
- 1) Simula  $T_{ATM}$  con input  $(\langle P \rangle, \langle P \rangle)$
- 2) Se  $T_{ATM}$  accetta allora **Rigetta**
- 3) Se  $T_{ATM}$  rigetta allora **Accetta**

Chiaramente,  $T_1$  è una macchina di Turing che decide  $L_{XTM}$ . Ma sappiamo che tale linguaggio non è decidibile! Quindi, poiché l'esistenza di  $T_{ATM}$  implica l'esistenza di  $T_1$  possiamo concludere che  $T_{ATM}$  non può esistere e quindi che  $L_{ATM}$  è accettabile ma non decidibile.

### Esercizio 3:

Mostriamo che  $L_{BH}$  è un linguaggio decidibile.

Esso è una modifica dell'Halting Problem il quale è non decidibile, però osserviamo esplicitamente che il linguaggio  $L_{BH}$  è l'insieme delle macchine di Turing che terminano su input  $x$  in  $|x|$  passi.

Possiamo allora definire una macchina di Turing  $T_{BH}$  che decide tale linguaggio, descriviamola.

$T_{BH}$  sarà, senza perdita di generalità, una macchina di Turing a tre nastri, dove sul primo nastro sarà presente l'input  $(\langle T \rangle, x)$ , sul secondo verrà eseguita la simulazione della computazione  $T(x)$  e sul terzo nastro ci sarà la lunghezza di  $x$ , senza perdita di generalità, assumiamo che  $|x|$  sia scritta in unario sul terzo nastro (e che la testina sul terzo nastro sia posizionata sul  $\square$  situato prima del primo 1 a sinistra).

Illustriamo, ora, il funzionamento della macchina  $T_{BH}$ :

Su input  $(\langle T \rangle, x)$ , scrivi in unario  $|x|$  sul terzo nastro (posizionando la testina di  $N_3$  sul  $\square$  situato prima del primo 1 a sinistra), poi simula  $T(x)$  e ad ogni passo di tale simulazione sposta a destra la testina sul terzo nastro. Se  $T(x)$  termina e sul terzo nastro leggo un 1 allora  $T_{BH}$  accetta. Se  $T(x)$  non è ancora terminata e sul terzo nastro leggo  $\square$  allora  $T_{BH}$  rigetta in quanto  $T(x)$  non è terminata entro  $|x|$  passi.

Osserviamo  $T_{BH}$  decide  $L_{BH}$  in quanto :

$$O_{T_{BH}}(\langle T \rangle, x) = \begin{cases} q_a & \text{SE } (\langle T \rangle, x) \in L_{BH} \\ q_r & \text{SE } (\langle T \rangle, x) \in L_{BH}^c \end{cases}$$

Quindi  $L_{BH}$  è un linguaggio decidibile.

**Esercizio 4:**

Osserviamo che il linguaggio è decidibile.

**ASSUNZIONE:** Ogni coppia  $(x, k)$  sarà ben formata, ovvero  $\forall(x, k)$  avremo sempre che  $x \in \Sigma^* \wedge k \in \mathbb{N}$ . Quest'assunzione serve per facilitare l'analisi del linguaggio e può essere, chiaramente, rilassata.

Per argomentare tale claim basta osservare che possiamo definire il linguaggio  $L$  come l'unione di due linguaggi:

$$L_a = \{(x, k) : x \in \Sigma^* \wedge k \in \mathbb{N} \wedge x \in L_1^c\}$$

$$L_b = \{(x, k) : x \in \Sigma^* \wedge k \in \mathbb{N} \wedge (x \in L_2^c \wedge T_2(x) \text{ RIGETTA IN } k \text{ PASSI})\}$$

Osserviamo che  $L = L_a \cup L_b$ .

Banalmente  $L_a$  è un linguaggio decidibile in quanto può essere deciso definendo una macchina di Turing  $T_a$  che esegue le seguenti operazioni:

- Input  $(x, k)$
- 1) Simula la macchina di Turing  $T_1$  con input  $x$  se:
  - $T_1(x)$  Accetta allora  $T_a$  **Rigetta**
  - $T_1(x)$  Rigetta allora  $T_a$  **Accetta**

Osserviamo esplicitamente che la simulazione al punto 1) termina sempre in quanto  $L_1$  è un linguaggio decidibile.

Discutiamo ora  $L_b$ . Esso è un linguaggio decidibile, argomentiamo:

Mostriamo che esiste una macchina di Turing  $T_b$  a 3 nastri che decide  $L_b$ . Sia  $T_b$  definita come segue:

- $N_1$ ) Input  $(x, k)$
- $N_2$ ) Simulazione della computazione  $T_2(x)$
- $N_3$ ) codifica unaria del numero  $k$

Descriviamo, ora, il funzionamento della macchina  $T_b$

- Su Input  $(x, k)$

- 1) Scrivi  $k$  in unario sul nastro  $N_3$ .
- 2) Posiziona la testina del nastro  $N_3$  sul primo  $\square$  a sinistra prima del primo 1.
- 3) Simula  $T_2(x)$  e ad ogni passo della simulazione sposta la testina di  $N_3$  di una posizione a destra.

- Se

- a)  $T_2(x)$  Accetta e sul nastro  $N_3$  legge 1 allora  $T_b$  **Rigetta**
- b)  $T_2(x)$  Rigetta e sul nastro  $N_3$  legge un 1 allora  $T_b$  **Accetta**
- c)  $T_2(x)$  Non è terminata e sul nastro  $N_3$  legge  $\square$  allora  $T_b$  **Rigetta**

Osserviamo esplicitamente che tale macchina  $T_b$  riesce a decidere  $L_b$ . Ricordiamo che  $L_b$  è il linguaggio composto delle parole che appartengono a  $L_2^c$  tali che la computazione di  $T_2(x)$  rigetta in  $k$  passi. Sappiamo che  $L_2$  è accettabile ma non decidibile, il che significa che esiste una macchina di Turing in grado di accettare  $\forall x \in L_2$  e che però per quanto riguarda le parole  $x \in L_2^c$  per la computazione  $T_2(x)$  non sappiamo cosa accade, la macchina  $T_2$  potrebbe rigettare o non terminare. Quindi se  $x \in L^c$  e  $T_2(x)$  rigetta (per qualche mistico motivo) entro  $k$  passi allora  $T_b$  Accetta in quanto  $x \in L_b$ . Se invece  $x \in L_2^c$  ma  $T_2(x)$  non rigetta entro  $k$  passi allora  $T_b$  rigetta in quanto  $x \in L_b^c$  (gli altri casi si possono dedurre dalla macchina di Turing descritta sopra).

Dopo questa breve analisi, possiamo studiare il linguaggio  $L$  che abbiamo definito come  $L = L_a \cup L_b$ , abbiamo mostrato che sia  $L_a$  che  $L_b$  sono linguaggi decidibili, quindi possiamo dire che  $L$  è un linguaggio decidibile. Definiamo la macchina di Turing che decide  $L$ :

- Input  $(x, k)$

- 1) simula  $T_a(x, k)$  se  $T_a$  accetta allora **Accetta**, se rigetta esegui passo 2)
- 2) Simula  $T_b(x, k)$  se  $T_b$  accetta allora **Accetta**, se  $T_b$  rigetta allora **Rigetta**