CENG 306 Biçimsel Diller ve Otomatlar Formal Languages and Automata

TURING MACHINE (I)

Hazırlayan: M.Ali Akçayol - Gazi Üniversitesi

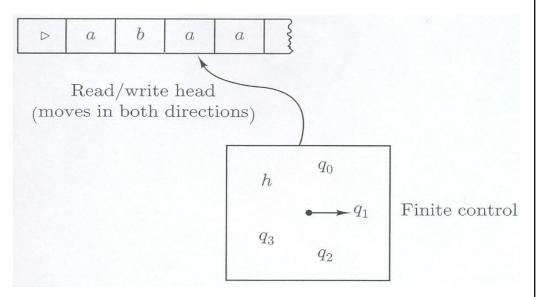
Bilgisayar Mühendisligi Bölümü

Konular

- Turing Machine
- Computing with Turing Machines
- Recursive and Recursively Enumerable Languages
- Extensions of the Turing Machines

- Pushdown automata ve finite automata genel bilgisayar modelleridir.
- Ancak PDA ve FA, $L = \{a^nb^nc^n : n \ge 0\}$ gibi basit bir dili tanıma kapasitesine sahip değildirler.
- Turing makinesi buna benzer ve daha karmaşık dilleri tanıyabilir.
- Turing makinesi, Alan Turing tarafından 1936 yılında ortaya atılmıştır.
- Turing makinesi
 - bir sonlu kontrol birimi (finite control unit),
 - bir şerit (tape) ve
 - tape üzerinde okuma/yazma için kullanılan bir kafa (R/W head) oluşmaktadır.





- •Temel olarak bir Turing makinesi bir tape ve bir finite state control'dan oluşur.
- •Finite state control ve tape arasında iletişim bir **okuma/yazma** kafası tarafından sağlanır.
- Control unit bulunulan durum ve okunan sembole bağlı olarak her adımda iki farklı işlemi gerçekleştirir;
- 1.Control unit yeni bir duruma geçer (veya aynı durumda kalır).
- 2.a. Tape üzerinde okunan alana yeni bir sembol yazar veya
 - b. Okuma/yazma kafasını bir sağa veya sola hareket ettirir.

Özellikler:

- Tape Ünitesinin sol kısmı sonludur. Sağ kısmı ise sonsuz uzunlukta olabilir.
- Tape ünitesinin en solunda iken okuma/yazma kafasının sola hareketini önlemek için en sol kısımda ► işaretçisi bulunmaktadır.
- Okuma/yazma kafası > işaretini okuduğunda otomatik olarak hemen bir sağa geçer.
- Kafanın sola ve sağa hareketini (farklı eylemler) sağlamak icin → ve ← sembolleri kullanılır.
- → ve ← sembolleri alfabeye ait değildir.

Tanım:

Bir Turing Makinesi $M = (K, \sum, \delta, s, H)$ şeklinde bir quintuple ile gösterilir.

- K Sonlu durumlar kümesi
- ∑ Alfabe, boşluk sembolü

 ve en soldaki sonlandırma sembolü

 elemanıdır, ancak sola

 ve sağa

 gidiş sembolleri elemanı değildir.
- s Başlangıç durumu

H⊆ K halting states (bitiş durumları)

- δ geçiş fonksiyonu, $(K H) x \sum dan Kx (∑ ∪ {→, ←}) kümesinedir. a)tüm q∈ <math>K H$ için, eger $\delta(q, \triangleright) = (p, b)$ ise b = → olur b)tüm q∈ K H ve a∈ \sum için, eger $\delta(q, a) = (p, b)$ ise $b \neq \triangleright$ olur
- a.Okuma kafası sol baştaki sembolü (▷) okursa otomatik olarak bir sağa geçer.
- b.Okuma kafası alfabedeki bir sembolü okuduğunda yeni geçecegi durumda **>** sembolünün üzerinde duramaz ve üzerine birşey yazamaz.

Turing Makinesinde halting state'ler için δ geçiş fonksiyonu tanımlanmaz ve halting state'lerden birisine geçer geçmez makinenin çalışması sonlanır.

Örnek: Bir Turing Makinesi $M = (K, \sum, \delta, s, H)$

şeklinde tanımlanmıştır.

$$K = \{q_0, q_1, h\}, \sum = \{a, \triangleright, \sqcup\} \text{ ve } s = q_0 \text{ olsun.}$$

Geçiş fonksiyonu δ yandaki tabloda verildiği gibidir.

q,	σ	$\delta(q,\sigma)$
q_0	a	(q_1,\sqcup)
q_0	Ц	(h,\sqcup)
q_0	\triangleright	(q_0, \rightarrow)
q_1	a	(q_0,a)
q_1	Ц	(q_0, \rightarrow)
q_1	\triangleright	(q_1, \rightarrow)



- •M makinesi başlangıç durumu q_0 dan çalışmaya başlar ve sağa doğru tüm a sembollerini \square ile değiştirir.
- •ilk ∟ sembolünü bulduğunda halt durumuna geçerek çalışmasını sonlandırır.
- M makinesi q_0 ve q_1 durumları arasında sürekli gidip gelir.
- ■Burada δ (q_1 , a) durumunda hiçbir zaman olamaz. Ancak δ , (K H)x \sum üzerinde bir **fonksiyon** olduğu için tanımlanmalıdır.