Logica e Modelli Computazionali

Computabilità

Marco Console

Ingegneria Informatica e Automatica (Sapienza, Università di Roma)

Un Po' di Storia

- Il modello della Macchina di Turing è stato ideato da Alan Turing, un matematico britannico
 - Una breve biografia di A. Turing è presente su Wikipedia (https://en.wikipedia.org/wiki/Alan_Turing)
 - Ne consiglio la lettura per avere una prospettiva delle sua vita e delle tragiche vicende personali
 - II film "The Imitation Game" è tratto dal libro Alan Turing: The Enigma (Andrew Hodges)
- Highlight 1. A. Turing ha avuto un ruolo importante nell'intelligence della 2 Guerra Mondiale
 - È una degli attori principali nella decodifica del codice Enigma utilizzato dalla Germania Nazista per comunicare in maniera sicura informazioni militari sensibili
 - Ha ideato Bombe, la macchina elettro-meccanica utilizzata nella decodifica!
 - Secondo gli esperti il suo lavoro ha ridotto la durata della guerra di due anni!!
- Highlight 2. Nel 1952 viene condannato per "Gross Indecency" in UK a causa della sua omosessualità
 - Perde il lavoro a causa della revoca della Security Clearance
 - Viene costretto alla castrazione chimica
- Highlight 3. Nel 1954 si toglie la vita
 - In circostanze non molto chiare ma probabilmente a causa dello stato di depressione indotto dalla condanna
- Highlight 4. Il suo "reato" viene perdonato dalla corona britannica solo nel 2013

– ...

Teoria della Computabilità

• Il modello della Macchina di Turing nasce per rispondere a una domanda molto naturale:

Dato un problema P, è possibile definire una procedura automatica che risolva P?

- Fra i primi problemi ad essere studiati sotto questo aspetto c'è la tautologia al primo ordine
 - David Hilbert e Wilhelm Ackermann nel1928 definiscono *Entscheidungsproblem* (problema della decisione): esiste una procedura che, data in input una formula della logica del primo ordine, mediante un numero finito di operazioni sia in grado di stabilire se tale formula è o meno una tautologia
- Il problema così definito non ha chiare basi matematiche
 - Che cosa significa **procedura**? Quali istruzioni questa procedura può eseguire?
 - Se qualunque istruzione è ammesso, possiamo assumere un passo "controlla se φ è una tautologia" ©
 - Su quale macchina la eseguiamo?

Teoria della Computabilità – Il

- Nel 1936, Alonzo Church e Alan Turing (indipendetemente) rispondono negativamente all'Entscheidungsproblem
- Per fare ciò, ideano due diversi modelli di computazione,
 - Alonzo Church. λ-calculus
 - Alan Turing. Macchina di Turing,
- Tali modelli vogliono catturare tutte le funzioni matematiche "effettivamente computabili"
 - Tale nozione non ha una definizione matematica rigorosa!
- Le due prove hanno struttura simile
 - Premessa. Una funzione è effettivamente computabile se e solo se è λ-computabile (Church)
 T-computabile (Turing)
 - **Dimostrazione**. Entscheidungsproblem non è λ -computabile (Church) **T-computabile** (Turing)

Teoria della Computabilità – III

- Successivamente Turing, Church e Stephen C. Kleene dimostrano che λ -calculus e Macchine di Turing hanno lo stesso potere computazionale
- Teorema. Una funzione è T-computabile se e solo se è λ -computabile
- Tale risultato ha portato alla definizione della tesi di Church-Turing:

Una funzione è effettivamente computabile se e solo se è T-computabile

- La tesi di Church e Turing è stata ulteriormente rafforzata dal fatto che tutti i modelli di computazione che conosciamo sono riducibili alle Macchine di Turing
 - Esempio 1. La macchina RAM che simula una macchina a registri che esegue Assembly
 - Esempio2. La macchina di Turing quantistica che simula i computer quantistici

Computabilità

- Alla luce di quanto abbiamo detto, in quanto segue daremo una prova del seguente
- Teorema 1. Esiste un linguaggio \mathcal{L} per cui non esiste una MT M tale che $L(M) = \mathcal{L}$
- Teorema 1 (sotto la tesi di Church e Turing) ci dice che esiste almeno una funzione che non può essere effettivamente computata
 - La funzione $f: \Sigma^* \to \{0,1\}$ tale che f(s) = 1 se e solo se s ∈ £
- In realtà, costruiremo strumenti che ci consentono di provare l'esistenza di molti tali problemi

Macchine Multi-Nastro

Macchina di Turing Multi-Nastro – Intuizione

- Il modello delle macchine di Turing può essere esteso senza alterarne il potere computazionale.
- Per semplificare le prove che seguono, utilizzeremo le macchine multi-nastro
 - Probabilmente una delle più semplici estensioni delle macchine di Turing
- Intuizione. Tali macchine hanno accesso ad un insieme finito di nastri e testine indipendenti
 - La funzione di transizione determina il comportamento di ogni testina
 - In questo modo la macchina può confrontate il contenuto di diverse aree di memoria contemporaneamente
- Intuizione. La capacità di riconoscere e decidere linguaggi delle macchine multi-nastro rimane invariata

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	b	b	С	С	Ц	П	
Ь	Ш	Ц	Ш	Ц	Ш	Ш	Ш	
Ш	Ц	Ш	Ц	Ц	П	Ц	П	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

a	a	b	b	С	С	Ц	Ц	
Ш	П	Ш	Ш	Ц	Ш	Ш	Ш	
, ⊔	П	Ц	Ш	Ш	Ц	Ц	Ш	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	a	b	b	С	С	Ц	Ц	
, Ц	П	П	П	Ц	Ш	Ш	П	
Ц	Ц	Ш	Ц	Ц	П	П	Ц	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	Ш	b	С	С	П	П	
b	Ш	П	Ш	Ц	Ц	П	П	
Ш	Ш	П	П	П	Ц	П	Ш	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	Ц	Ц	С	С	Ц	Ц	
b	b	Ш	П	П	П	Ш	П	
Ш	П	П	Ц	Ш	Ц	Ц	Ц	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	Ц	Ц	Ц	С	Ц	Ц	
b	b	Ш	Ш	П	П	Ш	П	
С	Ш	Ш	Ш	Ш	Ц	Ц	П	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	П	Ц	Ц	Ш	П	Ц	
b	b	Ш	Ц	Ш	П	П	Ц	
С	С	Ш	Ц	Ц	Ц	Ц	Ц	•••

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	Ц	Ц	Ц	Ц	Ц	Ц	
b	b	Ш	Ц	Ш	Ш	Ш	Ш	
С	С	Ш	Ц	Ц	П	Ц	Ц	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	a	Ц	Ц	Ц	Ц	Ц	Ц	
b	b	Ш	Ш	Ц	Ц	Ш	Ш	
С	С	Ш	Ц	П	Ц	Ш	Ц	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	Ш	П	Ц	Ц	П	П	
b	b	Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	
С	С	Ь	Ш	П	Ш	Ш	Ш	

Algoritmo per riconoscere $L = \{a^m b^m c^m | m \ge 1\}$

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

Stringa Accettata!

а	a	Ш	Ц	Ц	Ц	Ц	Ц	
b	b	П	Ц	Ш	Ш	Ш	Ш	
С	С	Ш	Ц	Ш	Ш	Ш	Ш	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	С	С	b	b	Ц	Ц	
Ь	Ш	Ш	Ш	Ц	Ш	Ш	Ш	
Ш	П	Ц	Ц	Ц	П	Ц	Ц	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	a	С	С	b	b	Ц	П	
, Ц	П	Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	
, Ц	Ц	П	Ц	Ц	П	П	Ц	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	С	С	b	b	Ц	Ц	
, Ц	П	П	Ш	Ш	Ц	Ш	Ш	
, Ц	Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	С	С	b	b	Ц	Ц	
, Ц	Ш	П	П	П	Ш	Ш	Ш	
, Ц	Ц	Ц	П	Ш	Ш	П	П	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	С	С	b	b	Ц	Ц	
, Ц	Ш	Ш	П	П	Ш	Ш	Ш	
, Ц	Ц	Ц	Ц	Ц	П	Ц	П	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	С	С	Ц	b	Ц	Ц	
b	Ш	Ш	Ш	П	Ш	Ш	Ш	
П	П	Ш	Ш	Ц	П	Ц	Ц	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	С	С	Ц	П	П	П	
b	b	Ш	П	П	П	П	П	
Ш	Ц	П	Ц	Ш	Ш	Ш	Ш	

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

а	а	С	С	Ц	Ц	Ц	П	
b	b	Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	
Ш	Ш	Ш	Ш	Ш	Ц	Ц	Ц	

Algoritmo per riconoscere $L = \{a^m b^m c^m | m \ge 1\}$

- Supponiamo di avere 3 nastri distinti e input σ
- 1. Sposta la sottostringa di σ dalla prima b alla prima c (non inclusa) nel secondo nastro
- 2. Sposta la sottostringa di σ dalla prima c alla prima \Box (non inclusa) nel terzo nastro
- 3. Confronta il contenuto dei tre nastri e verifica che
 - 1. Il primo nastro contenga solo *a*
 - 2. Il secondo nastro contenga solo *b*
 - 3. Il terzo nastro contenga solo *c*
 - 4. La prima configurazione in cui ⊔ compare in uno dei nastri segna la fine delle tre stringhe (stessa cardinalità)

Stringa Rifiutata!

а	а	С	С	Ц	Ц	Ц	Ц	
b	b	Ц	Ц	Ц	Ц	Ш	Ц	
, Ц	П	Ц	Ш	Ц	П	Ш	П	

Macchina di Turing Multi-Nastro – Definizione Formale

Definizione. Una macchina di Turing con $k \ge 1$ nastri (k-TM) M è una 7-upla $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ tale che:

- Σ è un insieme finito di simboli detto, insieme dei simboli di input che non include il simbolo blank ⊔
- Γ con Σ ⊆ Γ è un insieme finito di simboli detto insieme dei simboli del nastro, che include il simbolo blank ⊔
- *Q* è un insieme finito e non vuoto di **stati** con:
- $-q_0 \in Q$ è lo stato iniziale
- q_{ves} ∈ Q è lo stato accettante
- $q_{no} \in Q$ è lo stato rifiutante
- δ è la funzione di transizione; ovvero, una funzione totale definita come segue

$$\delta: Q \times \Sigma^k \to Q \times (\Gamma \times \{\leftarrow, \rightarrow, -\})^k$$

Macchina di Turing Multi-Nastro – Informale

- Intuizione 1. Gli stati di una Macchina di Turing multi-nastro operano come quelli standard
 - Lo stato accettante termina la computazione della macchina e accetta l'input
 - Lo stato rifiutante termina la computazione della macchina e rifiuta l'input
- Intuizione 2. La funzione di transizione, invece, riceve in input lo coppia $(q, \sigma) \in Q \times \Sigma^k$ composta dallo stato interno e k simboli correntemente letti da k "testine" su k nastri paralleli e restituisce
 - il prossimo stato interno della macchina (uno solo)
 - *k* simboli che sovrascrivono i correnti *k* (letti dai nastri paralleli)
 - k spostamenti delle testine (effettuati sui nastri paralleli)
- Intuizione 3. Il prossimo passo di una Macchina di Turing con k nastri è determinato dallo stato interno, dal contenuto di k nastri distinti e dalla posizione di k testine distinte
 - Da queste informazioni possiamo definire la sequenza eseguiti dalla macchina (computazione)

Macchina di Turing Multi-Nastro – Configurazioni

- Sia $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{ves}, q_{no} \rangle$ una macchina di Turing con k nastri
- Definizione. Una configurazione di M è una (2k+1)-upla $C=(q, \sigma_1, \tau_1, \sigma_2, \tau_2, ..., \sigma_k, \tau_k)$ t.c.:
 - σ_i , per ogni i = 1, ..., k, è una stringa sull'alfabeto Γ (nastro a sinistra della i-esima testina)
 - $\tau_i = a_i \tau_i'$, per ogni i = 1, ..., k, è una **stringa sull'alfabeto** Γ (nastro a destra della i-esima testina)
 - $-q \in Q$ è uno **stato** di M (stato corrente della configurazione)
- Definizione. Una configurazione $C = (\sigma, q, \tau)$ di M è detta:
 - Accettante (finale) se $q = q_{ves}$; Rifiutante (finale) se $q = q_{no}$;
 - Iniziale se $q=q_0, \, \sigma_i=\epsilon \, \mathrm{e} \, \tau_i \in \Sigma^* \, \mathrm{per} \, \mathrm{ogni} \, i=1,\ldots,k$

Macchina di Turing Multi-Nastro – Configurazioni

- Esempio. Sia M =< Σ , Γ , Q, δ , q_0 , q_{yes} , q_{no} > con $\Sigma = \{a,b\}$, $\Gamma = \Sigma \cup \{\sqcup\}$, $Q = \{q_0,q_1,q_{yes},q_{no}\}$ una 2-TM
 - $(q_0, \epsilon, aa, \epsilon, bb)$ è una configurazione **Iniziale** di M
 - $(q_{ves}, abab, abb \sqcup, \sqcup, b)$ è una configurazione Accettante di M
 - $(q_{no}, aab, a \sqcup b, a, \sqcup b \sqcup)$ è una configurazione Rifiutante di M
 - $-(q_1, aab, a \sqcup b, a, \sqcup b \sqcup)$ è una configurazione di M (non iniziale, non finale)

Macchina di Turing Multi-Nastro – Esecuzioni

- Sia $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{ves}, q_{no} \rangle$ una k-TM
- Definizione. Una configurazione C genera una configurazione D in M ($C \Rightarrow_M D$) se
 - $C = (q, \sigma_1, \tau_1, \sigma_2, \tau_2, \dots, \sigma_k, \tau_k)$
 - $D = (q', \sigma'_1, \tau'_1, \sigma'_2, \tau'_2, ..., \sigma'_k, \tau'_k)$
 - $\delta(q, \sigma_1, \tau_1, \sigma_2, \tau_2, \dots, \sigma_k, \tau_k) = (q', x_1, m_1, \dots, x_k, m_k)$
 - Ogni configurazione (σ_i, q, τ_i) , per i = 1, ..., k, genera la configurazione (σ'_i, q', τ'_i) applicando la transizione (q', x_i, m_i) con le regole della Macchina di Turing standard
 - La macchina manipola i k nastri contemporaneamente applicando k funzioni di transizioni
 - Tutte le k testine hanno vita propria e possono operare in autonomia

Macchina di Turing Multi-Nastro – Esecuzioni – Esempio

- Sia M =< Σ , Γ , Q, δ , q_0 , q_{yes} , q_{no} > con Σ = {a, b}, Γ = Σ \cup { \sqcup }, Q = { q_0 , q_{yes} , q_{no} } $\delta(q_0, a, a) = (q_0, a, \rightarrow, a, \rightarrow)$; $\delta(q_0, b, b) = (q_0, b, \rightarrow, b, \rightarrow)$ $\delta(q_0, a, b) = (q_{no}, a, -, b, -)$; $\delta(q_0, a, \sqcup) = (q_{no}, a, -, \sqcup, -)$ $\delta(q_0, b, a) = (q_{no}, b, -, a, -)$; $\delta(q_0, b, \sqcup) = (q_{no}, b, -, \sqcup, -)$ $\delta(q_0, \sqcup, a) = (q_{no}, \sqcup, -, a, -)$; $\delta(q_0, \sqcup, b) = (q_{no}, \sqcup, -, b, -)$ $\delta(q_0, \sqcup, \sqcup) = (q_{ves}, \sqcup, -)$
- Esempio. La configurazione iniziale $C_1 = (q_0, \epsilon, aa, \epsilon, aa)$ genera la configurazione $C_2 = (q_0, a, a, a, a)$
- Esempio. La configurazione $C_2 = (q_0, a, a, a, a)$ genera la configurazione $C_3 = (q_0, aa, \epsilon, aa, \epsilon)$
- Esempio. La configurazione C_3 genera la configurazione accettante $C_4 = (q_{yes}, aa, \epsilon, aa, \epsilon)$
- Esempio. La configurazione iniziale $D_1 = (q_0, \epsilon, bb, \epsilon, ba)$ genera la configurazione $D_2 = (q_0, b, b, b, a)$
- Esempio. La configurazione D_2 genera la configurazione rifiutante $D_3 = (q_{no}, b, b, a)$

Macchina di Turing Multi-Nastro – Linguaggio Riconosciuti

- Definizione. La k-TM M accetta\rifiuta l'input $\sigma \in \Sigma^*$ se esiste una sequenza finita di configurazioni $C_1, C_2, ..., C_n$ di M tale che le seguenti proprietà sono soddisfatte
 - $C_1 = (q_0, \epsilon, \sigma, \epsilon, \epsilon)$ (l'input è sul primo nastro)
 - C_n è una configurazione accettante\rifiutante
 - $C_i \Rightarrow_M C_{i+1}$ per ogni i = 1, ..., n-1
- Definizione. L'insieme L(M) delle stringhe che M riconosce è detto il linguaggio riconosciuto da M
- Definizione. La k-TM M è terminante se per ogni stringa $\sigma \in \Sigma$ M accetta o rifiuta σ
- Teorema. Sia £ un linguaggio di stringhe.
 - 1. \mathcal{L} è riconosciuto da un k-TM se e solo se \mathcal{L} è Turing Riconoscibile
 - 2. \mathcal{L} è riconosciuto da un k-TM terminante se e solo se \mathcal{L} è Turing Decidibile

La macchina di Turing Universale

La Macchina di Turing Universale – Intuizione

- La caratteristica principale di un moderno calcolatore è quella di seguire programmi
 - Solo calcolatori molto semplici sono vincolati al codice del loro "firmware"
 - La Macchina di Turing ha l'esatta stessa funzionalità!
- Una Macchina di Turing Universale U è una Macchina di Turing che, data la descrizione di una Macchina di Turing M e un input x per M, allora

$$(M, x) \in L(U)$$
 se e solo se $x \in M(L)$

• Intuizione. L'obiettivo di U è quello di "simulare" il comportamento di M con input x

Macchina di Turing Universale – Encoding dell'Input

- Per definire una Macchina di Turing Universale U partiamo dall'Encoding dell'input
 - Encoding: funzione che definisce rappresentazioni di oggetti matematici come stringhe
- **Definizione 1.** Sia b(n) per $n \in \mathbb{N}$ l'Encoding di n in una stringa in $\{0,1,\#\}^*$ che rappresenta n in binario seguito da #
- **Definizione 2.** Sia $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{ves}, q_{no} \rangle$ e definiamo (senza perdita di generalità)
 - Γ = {0, ..., n_g} ⊆ \mathbb{N} (i simboli sono solo numeri, anche \sqcup che possiamo assumere essere 0);
 - $Q = \{0, ..., n_q\} \subseteq \mathbb{N}$ (gli stati sono solo numeri, assumiamo sempre che che $q_0 = 0, q_{yes} = 1, q_{no} = 2$)
- **Definizione 3**. Sia $q \in Q$ e $c \in \Gamma$ e $\delta(q,c) = (q',c',m)$. L'Encoding e(q,c) per M è la stringa $\Big(b(q),b(c)\Big)(b(q'),b(c'),m)$
- **Definizione 4**. Sia $c_1c_2 \dots c_k \in \Sigma^*$. L'Encoding $e(M,\sigma)$ di M e σ è la stringa e(M); $e(\sigma)$ dove $e(M) = e(0,0); e(0,1); \dots; e(n_q,n_g)$ $e(\sigma) = e(c_1)e(c_2) \dots e(c_k)$

Macchina di Turing Universale – Encoding – Esempio

- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, O, \delta, a_0, a_{vac}, a_{vac} \rangle$

(-) -) (-) 10) 1 yes) 1110/
$- \Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 122$

L'Encoding $b(M, \sigma)$ è il seguente

$$(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow); (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); 1#10#10#$$

Macchina di Turing Universale – Comportamento

- Definiamo una Macchina di Turing Universale U che utilizza l'encoding definito in precedenza
- La macchina U è una Macchina di Turing a multi-nastro. Su input M, σ la macchina U
 - Nastro 1. Riceve l'input e lo utilizzato per tenere traccia della funzione di transizione di M
 - Nastro 2. Lo utilizza come nastro di computazione per la simulazione
 - Nastro 3. Lo utilizza per tenere traccia dello stato di M corrente durante la simulazione
- La macchina U si comporta come segue su input e(M); $e(\sigma)$
 - 1. Copia $e(\sigma)$ (Encoding di σ) su Nastro 2 e riporta Testina 2 alla prima cella
 - 2. Copia 0# su Nastro 3 (Encoding dello stato iniziale di M) e riporta Testina 3 alla prima cella
 - 3. Cerca in Nastro 1 la transizione per il simbolo corrente in Nastro 2 lo stato in Nastro 3
 - 4. Applica tale transizione a Nastro 2 (simbolo e movimento testina) e Nastro 3 (aggiorna stato)
 - 5. Se Nastro 3 contiene 1# (rappresentazione di q_{ves}) allora termina la computazione e Accetta
 - 6. Se Nastro 3 contiene 10# (rappresentazione di q_{no}) allora termina la computazione e Rifiuta
 - 7. Altrimenti torna a 2

- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$

Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $0#0#1#10# \sqcup \sqcup \cdots$

Nastro 2: ⊔⊔ ···

- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔ ⊔ · · ·



- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔⊔ ···



- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔ ⊔ · · ·



- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔⊔ ···



Nastro 3: 0# ⊔ ···

Lo stato ragiunto non è finale. Prosegui.

- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔ ⊔ · · ·



- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔ ⊔ · · ·



- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔ ⊔ · · ·



- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔⊔ ···



Nastro 3: 0# ⊔ ···

Lo stato ragiunto non è finale. Prosegui.

- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔ ⊔ · · ·



- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2, -)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔ ⊔ · · ·



- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔ ⊔ · · ·



Nastro 3:10# ⊔ …

- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔ ⊔ · · ·



- Presentiamo l'Encoding per l'input M, σ
- $M = \langle \Sigma, \Gamma, Q, \delta, q_0, q_{yes}, q_{no} \rangle$ - $\Sigma = \{1,2\}, \Gamma = \{0,1,2\}, Q = \{0,1,2\}$

(q,x)	$\delta(q,x)$
(0,0)	$(0,0,\rightarrow)$
(0,1)	(2,1,-)
(0,2)	(1,2,-)

• $\sigma = 0012$



Nastro 1: $(0#, 0#)(0#, 0#, \rightarrow)$; (0#, 1#)(10#, 1#, -); (0#, 10#)(1#, 10#, -); $\sqcup \sqcup \cdots$



Nastro 2: 0#0#1#10# ⊔⊔ ···



Nastro 3:10# ⊔ ···

Lo stato ragiunto è Terminale! Accetta la Stringa Corrente

Macchina di Turing Universale

- Grazie alla costruzione definita in precedenza, possiamo dimostrare
- Teorema. Esiste una 3-TM U tale che, per ogni Macchina di Turing M e input σ per M la macchina U accetta $e(M, \sigma)$ se e solo se $\sigma \in L(M)$
- Corollario 1. Esiste una Macchina di Turing U' tale che, per ogni Macchina di Turing multinastro M e input σ per M la macchina U accetta $e(M, \sigma)$ se e solo se $\sigma \in L(M)$
 - Applicando la prova di equivalenza fra Macchine di Turing Multi-nastro e Macchine di Turing
- Corollario 2. Esiste una Macchina di Turing U' tale che, per ogni Macchina di Turing nondeterministica M e input σ per M la macchina U accetta $e(M, \sigma)$ se e solo se $\sigma \in L(M)$
 - Applicando la prova di equivalenza fra Macchine di Turing Non-Deterministiche e Macchine di Turing

Linguaggi e Problemi NON Turing Decidibili

Decidibilità dei Problemi

- Problema Funzionale. Sia fissata una funzione $f: \Sigma^* \to Y$ con Σ un alfabeto di simboli. Il Problema Funzionale P_f di f chiede, per ogni $a \in X$, il valore f(a).
 - Problema Decisionale. Problema funzionale associato a una funzione booleana
- Definizione. Dato un problema decisionale P_f con definiamo il linguaggio \mathcal{L}_f come segue $\mathcal{L}_f = \{x \in X \mid f(x) = 1\}$
- **Definizione**. Dato un problema decisionale P_f , diciamo che P_f è (Turin) Decidibile se \mathcal{L}_f lo è, altrimenti P_f è detto (Turing) Indecidibile

Accept Problem

- Definizione. Il Problema dell'Accettazione (Accept Problem) è il problema funzionale associato alla funzione ACCEPT: M × → {0,1} dove
 - M è l'insieme di tutti gli Encoding definiti in precedenza
 - ACCEPT(e(M, x)) = 1 se e solo se M accetta l'input x
- A cui, ovviamente, corrisponde il seguente linguaggio

 $A = \{e(M, x) \mid M \ accetta \ l' \ input \ x\}$

Accept Problem è Semi-Decidibile

- Proposizione. Esiste una macchina di Turing M che riconosce A cioè L(M) = H
- Dimostrazione. Dobbiamo presentare una macchina di Turing M' tale che, dato un qualunque $e(M,x)=\mathrm{d_M}$, $\mathrm{d_x}$, M' accetta e(M,x) se e solo
 - 1. d_M è la descrizione di una macchina di Turing M,
 - 2. d_x è la descrizione di un input x per M e
 - 3. M accetta x
- Questa macchina di Turing M' è essenzialmente la macchina di Turing universale U.
 - 1. Verifica che l'input rappresenti un encoding corretto di una Macchina di Turing
 - 2. Lancia tale encoding utilizzando U e accetta se e solo sese la simulazione dell'encoding accetta

Accept Problem è Indecidibile – 1/3

- Teorema. Il linguaggio A non è decidibile
 - Non esiste una Macchina di Turing terminante M che riconosce A
- Dimostrazione. La dimostrazione è per assurdo, ovvero, supponiamo (per assurdo) che l'enunciato del teorema sia falso e ricaviamo una contraddizione alle ipotesi.
- Supponiamo che esista una Macchina di Turing M_A che decide A
 - M_A è terminante (accetta o rifiuta ogni input) e
 - M_A accetta σ se e solo se $\sigma = [e(M); e(x)]$ e $x \in L(M)$ ovvero
 - 1. e(M) è la descrizione di una macchina di Turing M
 - 2. e(x) è la descrizione di un input x per M
 - 3. M accetta l'input x

Accept Problem è Indecidibile – 2/3

- Teorema. Il linguaggio A non è decidibile
 - Non esiste una Macchina di Turing terminante M che riconosce A
- **Dimostrazione**. Essendo M_A terminante, possiamo costruire una macchina F che, con input σ , simula M_A (utilizzando una Macchina di Turing universale) come segue
 - Se M_A accetta l'input $[\sigma; \sigma]$ allora F rifiuta l'input
 - Se M_A rifiuta l'input $[\sigma; \sigma]$ allora F accetta l'input
- Tale macchina può essere costruita da M_A semplicemente invertendo il comportamento della funzione di transizione verso gli stati q_{no} (che diventa q_{yes}) e q_{yes} (che diventa q_{no})
- Nota. F è una macchina terminante inquanto M_A lo è per assunzione

Accept Problem è Indecidibile – 3/3

- Teorema. Il linguaggio A non è decidibile
 - Non esiste una Macchina di Turing terminante M che riconosce A
- Dimostrazione. Per concludere la dimostrazione supponiamo di lanciare F con input e(F)
 - Lanciamo F sulla descrizione di F stessa
 - Questa configurazione è perfettamente lecita inquanto, essendo F una MT,
 - Possiamo quindi codificarla come una stringa applicando l'encoding definito in precedenza
- Dobbiamo considerare due casi distinti: F accetta o no.
 - Supponiamo che F accetti l'input e(F). Quindi, F accetta e(F) e, per definizione, M_A rifiuta l'input [e(F); e(F)]. Applicando la definizione di M_A , concludiamo che F non accetta l'input input e(F), contraddicendo l'assunzione che F accetti e(F)
 - Supponiamo che F non accetti l'input e(F). Quindi, per definizione, M_A accetta l'input [e(F); e(F)]. Applicando la definizione di M_A , concludiamo che F accetta con input e(F), contraddicendo l'assunzione che F non accetti e(F)

Halting Problem

- Definizione. Il Problema della Terminazione (Halting Problem) è il problema funzionale associato alla funzione HALTING: $\mathbb{M} \times \to \{0,1\}$ dove
 - M è l'insieme di tutti gli Encoding definiti in precedenza
 - HALTING(e(M,x)) = 1 se e solo se M termina con input x
- A cui, ovviamente, corrisponde il seguente linguaggio

 $H = \{e(M, x) \mid M \text{ termina con input } x\}$

L'Halting Problem è Semidecidibile

- Proposizione. Esiste una macchina di Turing M che riconosce H cioè L(M) = H
- Dimostrazione. Dobbiamo presentare una macchina di Turing M' tale che, dato un qualunque $e(M,x)=\mathrm{d_M}$, $\mathrm{d_x}$, M' accetta e(M,x) se e solo
 - 1. d_M è la descrizione di una macchina di Turing M,
 - 2. d_x è la descrizione di un input x per M e
 - 3. M termina con input x
- Questa macchina di Turing M' è essenzialmente la macchina di Turing universale U. Nello specifico, M' si ottiene da U con i seguenti passi
 - 1. Verifica che l'input rappresenti un encoding corretto di una Macchina di Turing
 - 2. Lancia tale encoding utilizzando U e accetta se la simulazione dell'encoding termina

L'Halting Problem è Indecidibile – 1/3

- Teorema. Il linguaggio H non è decidibile
 - Non esiste una Macchina di Turing terminante M che riconosce H
- Dimostrazione. La dimostrazione è (di nuovo) per assurdo, ovvero, supponiamo (per assurdo) che l'enunciato del teorema sia false e ricaviamo una contraddizione.
- Supponiamo che esista Macchina di Turing M_H che decide H
 - M_H è terminante (accetta o rifiuta ogni input) e
 - M_H accetta σ se e solo se $\sigma = [e(M)e(x)]$ e M termina con input x ovvero
 - e(M) è la descrizione di una macchina di Turing M
 - e(x) è la descrizione di un input x per M
 - *M* termina con input *x*

L'Halting Problem è Indecidibile - 2/3

- Teorema. Il linguaggio H non è decidibile
 - Non esiste una Macchina di Turing terminante M che riconosce H
- Dimostrazione. Essendo M_H terminante, possiamo costruire una macchina F che, con input σ , simula M_H (utilizzando una Macchina di Turing universale) come segue
 - Se M_H accetta $[\sigma; \sigma]$ allora F entra nello stato speciale q_{loop} in cui la testina continua a muoversi verso destra all'infinito senza terminare (M_H non termina con input σ)
 - Se M_H rifiuta $[\sigma, \sigma]$ allora F entra nello stato q_{no} (rifiuta l'input)
- Tale macchina può essere costruita da M_H semplicemente cambiando il comportamento della funzione di transizione verso lo stato q_{yes} (che diventa q_{loop})

L'Halting Problem è Indecidibile - 3/3

- Teorema. Il linguaggio H non è decidibile
 - Non esiste una Macchina di Turing terminante M che riconosce H
- Dimostrazione. Per concludere la prova supponiamo di lanciare F con input e(F)
 - Lanciamo F sulla descrizione di F stessa
 - Questa configurazione è perfettamente lecita inquanto, essendo F una MT,
 - possiamo codificarla come una stringa applicando l'ecoding che abbiamo definito in precedenza
- Dobbiamo considerare due casi distinti: F termina o no.
 - Supponiamo che F termini. Quindi, F rifiuta e(F) e, per definizione, M_H rifiuta l'input [e(F); e(F)]. Applicando la definizione di M_H , concludiamo che F non termina con input e(F), contraddicendo l'assunzione che F termini
 - Supponiamo che F non termini. Quindi, per definizione, M_H accetta l'input [e(F); e(F)]. Applicando la definizione di M_H , concludiamo che F termina con input e(F), contraddicendo l'assunzione che F non termini

Riduzioni di Karp

Indecidibilità per Riduzione – Intuizione

- Intuitivamente, se un linguaggio \mathcal{L} non è decidibile, anche linguaggi simili non lo saranno
 - Tutti quei linguaggi che potrebbero aiutarci a decidere £
- Esempio: $AT = \{e(M) \mid M(x) \text{ termina per ogni input } x \text{ per } M\}$
 - Se AT fosse decidibile, anche H lo sarebbe
 - Una macchina per AT può essere utilizzata per decidere H (con qualche modifica...)
- Per formalizzare questa intuizione, introduciamo la nozione di riduzione
 - Funzioni calcolabili che convertono un linguaggio in un altro

La Nozione di Riduzione di Karp – Definizione

- **Definizione.** Una funzione $f: \Sigma^* \to \Sigma^*$ (con Σ un alfabeto di simboli) è *computabile* se esiste una **MdT** M_f tale che, per ogni $x \in \Sigma^*$, esiste una sequenza di configurazioni $C_1, ..., C_n$ di M_f con $C_1 = (\epsilon, q_0, x), C_n = (\epsilon, q_{yes}, f(x))$ e $C_i \Rightarrow_M C_{i+1}, i = 1, ..., n-1$
- Definizione. Diciamo che la macchina M_f calcola f
 - Intuizione. Per ogni $x \in \Sigma^*$, M_f termina in una configurazione in cui il suo nastro contiene solo f(x), effettivamente calcolando $f: \Sigma^* \to \Sigma^*$
- Definizione. Siano A e B due linguaggi sugli alfabeti Σ_A e Σ_B (non necessariamente gli distinti). A è Karp-riducibile a B ($A \leq_m B$), se esiste una funzione computabile $f: \Sigma_A^* \to \Sigma_B^*$ tale che, per ogni $x \in \Sigma_A^*$, $x \in A$ se e solo se $f(x) \in B$
 - Anche detto riducibile molti-a-uno, oppure semplicemente riducibile
- Definizione. La funzione f viene chiamata Karp-Riduzione da A in B
 - Anche riduzione molti a uno oppure semplicemente riduzione

La Nozione di Riduzione di Karp – Intuizione

- Intuizione. Se $(A \leq_m B)$ allora esiste un algoritmo P che, con input $x \in \Sigma_A$,
 - se $x \in A$, allora P restituisce una stringa in B
 - − se $x \notin A$, allora P restituisce una stringa in Σ_B ma non in B
- La nozione di riduzione ci fornisce uno strumento per dimostrare decidibilità e indecidibilità di un linguaggio a partire dalla decidibilità o indecidibilità di un altro
- 1. Se B è decidibile e $A \leq_m B$ allora A è decidibile
 - Per composizione, lanciamo prima la riduzione poi la macchina che decide B
- 2. Se A è indecidibile e $A \leq_m B$ allora B è indecidibile
 - 1. Per composizione, se B fosse decidibile potremmo utilizzare la macchina che decide B per decidere anche A dopo aver calcolato la riduzione!

Indecidibilità per Riduzione

- Lemma [Indecidibilità per Riduzione]. Siano A e B due linguaggi sugli alfabeti Σ_A e Σ_B , rispettivamente, tale per cui $A \leq_m B$. Se A non è Turing Decidibile anche B non è Turing Decidibile
- Dimostrazione. Essendo $A \leq_m B$, esista una funzione $f: \Sigma_A \to \Sigma_B$ tale che $f(x) \in B$ se e solo $x \in A$, per ogni $x \in \Sigma_A^*$ e una macchina di Turing M_f che calcola f
- Supponiamo ora per assurdo che B sia decidibile
 - Esiste quindi una macchina M_B che decide B (M_B è terminante)
- Possiamo quindi costruire una Macchina di Turing M tale che
 - 1. M utilizza la macchina che calcola f per ottenere f(x) da x
 - 2. M verifica se $f(x) \in B$ utilizzando la macchina M_B
 - 3. Se la risposta del Passo 2 è positiva, accetta
 - 4. Altrimenti rifiuta
- È facile osservare che la macchina *M* decide *A*

AlwaysTerminate

Problema: AlwaysTerminate

INPUT: La descrizione di una macchina di Turing M

OUTPUT: 1, se M termina su ogni input σ , 0 altrimenti

A cui, ovviamente, corrisponde il seguente linguaggio:

 $AT = \{e(M) \mid M(x) \text{ termina per ogni input } x \text{ per } M\}$

- Teorema. Il linguaggio AT non è Turing Decidibile
- Dimostrazione. La prova consiste in due passi
- 1. Forniamo una riduzione da H ad AT, dimostriamo, cioè $H \leq_m AT$
- 2. Applichiamo il Lemma dell'Indecidibilità per Riduzione

AlwaysTerminate

- Lemma. $H \leq_M AT$
- Dimostrazione. Dimostriamo l'esistenza di una riduzione f da H ad AT
- Sia $\tau = e(M)$; $e(\sigma)$ un generico input per HALTING dove Σ è l'alfabeto di input della macchina M
- $f(\tau)$ è la descrizione di una MT M' con alfabeto di input Σ che opera come segue
 - Con input una stringa $x \neq \sigma$, la machina M' termina rifiutando
 - Con input σ , la macchina M' simula M
- Dobbiamo dimostrare due proprietà di f
 - 1. f è computabile
 - 2. $f(x) \in AT$ se e solo se $x \in H$
- Proprietà 1 (computabilità). $f(\tau)$ può essere ottenuta semplicemente modificando l'encoding e(M). Semplicemente, aggiungiamo alla descrizione di M una parte iniziale tale che
 - 1. Verifica se l'input x è uguale a σ
 - 2. Se lo è, lancia M, altrimenti rifiuta

AlwaysTerminate

- Lemma. $H \leq_M AT$
- Dimostrazione. Dimostriamo l'esistenza di una riduzione f da H ad AT
- Sia $\tau = e(M)$; $e(\sigma)$ un generico input per *HALTING* dove Σ è l'alfabeto di input della macchina M
- $f(\tau)$ è la descrizione di una MT M' con alfabeto di input Σ che opera come segue
 - Con input una stringa $x \neq \sigma$, la machina M' termina rifiutando
 - Con input σ , la macchina M' simula M
- Proprietà 2 (riduzione). Esaminiamo i due casi separatamente
- $\tau \in H$, ovvero M termina con input σ . In questo caso, M' termina con input σ (perché M' simula M su σ) e termina per ogni altro input per definizione. Concludiamo $f(\tau) \in AT$
- $\tau \notin H$, ovvero M non termina con input σ . In questo caso, M' non termina con input σ (perché M' simula M su σ) e quindi non termina per almeno un input. Concludiamo $f(\tau) \notin AT$
- Date Proprietà 1 e Proprietà 2, possiamo conclude che f è una riduzione da H ad AT
- Questo dimostra $H \leq_M AT$

Teorema di Rice

Problema dell'Appartenenza

- Definizione. Sia Σ un alfabeto. Una Proprietà dei Linguaggi di Σ è una famiglia $\mathcal{P} \subseteq P(\Sigma^*)$
 - Un sotto-insieme di tutti i linguaggi definibili sull'alfabeto Σ
 - Tutti quelli che posseggono la proprietà desiderata
- Definizione. Una Proprietà dei Linguaggi di Σ è Triviale se $\mathcal{P} = \emptyset$ o $\mathcal{P} = P(\Sigma^*)$
 - \mathcal{P} è triviale se contiene tutti o nessun linguaggio di Σ
- Definizione. Il Problema dell'Appartenenza per una Proprietà \mathcal{P} dei Linguaggi di Σ (Belongs \mathcal{P} Problem) è il problema associato alla funzione BELONGS[\mathcal{P}]: $\mathbb{M} \times \to \{0,1\}$ dove
 - M è l'insieme di tutti gli Encoding delle macchine di Turing definiti in precedenza
 - BELONGS[\mathcal{P}](e(M)) = 1 se e solo se M riconosce uno dei linguaggi in \mathcal{P}
- A cui, ovviamente, corrisponde il seguente linguaggio $B_{\mathcal{P}} = \{e(M) \in \mathbb{M} \mid M \text{ riconosce un linguaggio in } \mathcal{P}\}$

Problema dell'Appartenenza – Esempio

- Intuizione. BELONGS[\mathcal{P}] chiede se un pezzo di codice riconosce un linguaggio che possiede la proprietà \mathcal{P}
 - Dobbiamo risolverlo ogni volta che vogliamo costruire un programma che analizza del codice
 - Ad esempio, se chiediamo ad un LLM di analizzare del codice scritto da noi, gli stiamo chiedendo di risolvere il problema dell'appartenenza (è vero che il mio codice risolvere il problema X?)
- Esempio 1. Vogliamo costruire un programma che analizza il codice di una funzione *I* in input e verifica se *I* ritorna *true* se e solo se il suo input è un grafo connesso
 - Famiglia $C = \{C \mid C \text{ è } un \text{ linguaggio } di \text{ stringhe } che \text{ } rappresentano \text{ } grafi \text{ } connessi\}$
 - BELONGS[C] risolve il problema desiderato
- Esempio 2. Vogliamo costruire un programma che analizza il codice di una funzione I in input e verifica se I ritorna true se e solo se il suo input è una formula proposizionale su un certo alfabeto di variabili V
 - Famiglia $\mathcal{F} = \{ F \mid F \in un \ linguaggio \ di \ stringhe \ che \ rappresentano \ formulae \ proposizionali \ su \ V \}$
 - BELONGS[F] risolve il problema desiderato

Teorema di Rice (1/4)

- Teorema[Rice]. Sia $\mathcal P$ una Proprietà dei Linguaggi di Σ . Se $\mathcal P$ non è triviale allora $B_{\mathcal P}$ non è Turing Decidibile.
- Dimostrazione. L'idea della dimostrazione è che, per ogni \mathcal{P} non triviale, esiste una riduzione $A \leq_M B_{\mathcal{P}}$ dove A è il problema dell'accettazione

- Definizione. Sia $INFINITE : \mathbb{M} \to \{0,1\}$ la funzione tale che INIFINITE(m) = 1 se m è l'Encoding di una Macchina di Turing che accetta un linguaggio di cardinalità infinita su un alfabeto Σ
- Definizione. INFINITE non è Turing Decidibile
- Dimostrazione. Sia \mathcal{P} la famiglia dei linguaggi su Σ di cardinalità infinita. Osserviamo quanto segue:
 - $-\mathcal{P}$ non è vuoto (esiste sempre un linguaggio di cardinalità infinita)
 - \mathcal{P} non coincide con $P(\Sigma^*)$ (esiste sempre un linguaggio di cardinalità finita)
 - Concludiamo che P non è una proprietà triviale dei linguaggi di Σ
- Applicando il Teorema di Rice, concludiamo che il seguente linguaggio non è Turing Decidibile

 $B_{\mathcal{P}} = \{ m \mid m \in l' encoding di una MT che riconosce un linguaggio di cardinalità infinita \}$

Ne consegue che il problema decisionale associato a INIFINITE è indecidibile

- Definizione. Sia $FINITE: \mathbb{M} \to \{0,1\}$ la funzione tale che FINITE(m) = 1 se m è l'Encoding di una Macchina di Turing che accetta un linguaggio di cardinalità finita su un alfabeto Σ
- Definizione. FINITE non è Turing Decidibile
- **Dimostrazione**. Sia \mathcal{P} la famiglia dei linguaggi su Σ di cardinalità finita. Osserviamo quanto segue:
 - \mathcal{P} non è vuoto (esiste sempre un linguaggio di cardinalità finita)
 - \mathcal{P} non coincide con $P(\Sigma^*)$ (esiste sempre un linguaggio di cardinalità infinita)
 - Concludiamo che P non è una proprietà triviale dei linguaggi di Σ
- Applicando il Teorema di Rice, concludiamo che il seguente linguaggio non è Turing Decidibile

 $B_{\mathcal{P}} = \{ m \mid m \in l' encoding \ di \ una \ MT \ che \ riconosce \ un \ linguaggio \ di \ cardinalità \ finita \}$

Ne consegue che il problema decisionale associato a FINITE è indecidibile

- Definizione. Sia $REGULAR: \mathbb{M} \to \{0,1\}$ la funzione tale che REGULAR(m) = 1 se m è l'Encoding di una Macchina di Turing che accetta un linguaggio regolare su un alfabeto $\Sigma = \{a,b\}$
- Definizione. REGULAR non è Turing Decidibile
- **Dimostrazione**. Sia \mathcal{P} la famiglia dei linguaggi regolari su Σ . Osserviamo quanto segue:
 - \mathcal{P} non è vuoto (esiste sempre un linguaggio regolare su Σ , possiamo definirlo con un ASFD)
 - \mathcal{P} non coincide con $P(\Sigma^*)$ (esiste sempre un linguaggio non regolare su Σ, possiamo dimostrarlo col Pumping Lemma per i linguaggi regolari)
 - Concludiamo che P non è una proprietà triviale dei linguaggi di Σ
- Applicando il Teorema di Rice, concludiamo che il seguente linguaggio non è Turing Decidibile

 $B_{\mathcal{P}} = \{ m \mid m \in l' encoding \ di \ una \ MT \ che \ riconosce \ un \ linguaggio \ regolare \}$

• Ne consegue che il problema decisionale associato a REGULAR è indecidibile

- Definizione. Sia $CF : \mathbb{M} \to \{0,1\}$ la funzione tale che CF(m) = 1 se m è l'Encoding di una Macchina di Turing che accetta un linguaggio non contestuale su un alfabeto $\Sigma = \{a, b\}$
- **Definizione**. *CF* non è Turing Decidibile
- **Dimostrazione**. Sia \mathcal{P} la famiglia dei linguaggi regolari su Σ . Osserviamo quanto segue:
 - \mathcal{P} non è vuoto (esiste sempre un linguaggio regolare su Σ , possiamo definirlo con un Automa a Pila)
 - \mathcal{P} non coincide con $P(\Sigma^*)$ (esiste sempre un linguaggio non regolare su Σ, possiamo dimostrarlo col Pumping Lemma per i linguaggi non contestuali)
 - Concludiamo che P non è una proprietà triviale dei linguaggi di Σ
- Applicando il Teorema di Rice, concludiamo che il seguente linguaggio non è Turing Decidibile

 $B_{\mathcal{P}} = \{ m \mid m \in l' encoding \ di \ una \ MT \ che \ riconosce \ un \ linguaggio \ non \ contestuale \}$

Ne consegue che il problema decisionale associato a CF è indecidibile

Altri Problemi Indecidibili che Non Coinvolgono le Macchine

Post Correspondence Problem (PCP)

- Post Correspondence Problem. Il problema della corrispondenza di Emil Post (il matematico americano che lo ha scoperto)
- **Definizione**. Sia PCP: $\Sigma^* \to \{0,1\}$ la funzione tale che date due sequenze x_1, \dots, x_k e y_1, \dots, y_k di k stringhe su un alfabeto Σ , ritorna 1 se esiste una sequenza i_1, \dots, i_m di $m \ge 1$ numeri interi compresi tra 1 e k tale per cui $x_{i_1} \dots x_{i_m} = y_{i_1} \dots y_{i_m}$
- **Esempio**: $x_1 = a$, $x_2 = ab$, $x_3 = bba$, $y_1 = baa$, $y_2 = aa$, $y_3 = bb$
- In questo caso $x_1; x_2; x_3; y_1; y_2; y_3 \in PCP$ perché la sequenza (3,2,3,1) è tale che $x_3x_2x_3x_1 = y_3y_2y_3y_1 = bbaabbbaa$
- Esempio: $x_1 = bb$, $x_2 = ab$, $x_3 = c$, $y_1 = b$, $y_2 = ba$, $y_3 = bc$
- In questo caso $x_1; x_2; x_3; y_1; y_2; y_3 \in PCP$ perché la sequenza (1, 2, 2, 2, 3) è tale che $x_1x_2x_2x_2x_3 = y_1y_2y_2y_2y_3 = bbabababc$
- Proposizione. PCP non è Turing Decidibile
- Dimostrazione. La dimostrazione (non banale) prova una riduzione da ACCEPT

Decimo Problema di Hilbert

- Decimo Problema di Hilbert. Nell'anno 1900 Hilbert pubblicò una lista di 23 problemi rilevanti per la matematica contemporanea tra cui quello di trovare una procedura automatizzata per risolvere le equazioni diofantee (equazioni a coefficienti e soluzioni intere)
- Definizione. Una equazione polinomiale è diofantea se ha coefficienti interi e ammette almeno una soluzione intera (in \mathbb{N}^k).
- Definizione. Sia H10: $\Sigma^* \to \{0,1\}$ tale che H10(x) = 1 se e solo se x rappresenta una equazione diofantea
 - Il problema si "riduce" a verificare che esista almeno una soluzione intera
 - Ovviamente dobbiamo fissare un Encoding
- Proposizione. H10 non è Turing Decidibile
- Dimostrazione. La dimostrazione (molto complessa) prova una riduzione da ACCEPT
 - Ma deve farlo codificando macchine solo utilizzando polinomi ... ©
- Nota invece se ammettiamo soluzioni frazionarie in \mathbb{Q}^k , il problema diventa decidibile coi metodi del simplesso e dell'ellissoide.

Equivalenza fra Automi

- Fissiamo un Encoding da automi a pila a stringhe e
 - Possiamo utilizzare lo stesso che abbiamo utilizzato per definire le Macchine di Turing universali
- Definizione. Sia $EQ_{PILA}: \Sigma^* \to \{0,1\}$ tale che EQ(x) = 1 se e solo se x = e(A); e(B) rappresenta una coppia di automi a pila A e B tali che L(A) = L(B)
- Proposizione. EQ_{PILA} non è Turing Decidibile \odot
- Definizione. Sia $EQ_{ASF}: \Sigma^* \to \{0,1\}$ tale che EQ(x) = 1 se e solo se x = e(A); e(B) rappresenta una coppia di Automi a Stati Finiti A e B tali che L(A) = L(B)
- Proposizione. EQ_{ASF} è Turing Decidibile \odot

Linguaggi non Turing Riconoscibili

Linguaggi Turing Riconoscibili

- Fino ad ora abbiamo dimostrato che esistono linguaggi non Turing Decidibili
 - Linguaggi \mathcal{L} per cui non esiste una Macchina di Turing terminante M tale che $\mathcal{L} = L(M)$
- Domanda. Esistono linguaggi non Turing riconoscibili?
 - Esiste un linguaggio \mathcal{L} per cui non esiste una Macchina di Turing M tale che $\mathcal{L} = L(M)$
 - Anche se M non termina

Linguaggi NON Turing Riconoscibili – 1/2

- La risposta alla nostra domanda è positiva ovvero tali linguaggi esistono
 - È una conseguenza diretta della seguente semplice osservazione:
- Teorema: Sia \mathcal{L} un linguaggio di stringhe sull'alfabeto Σ . Allora \mathcal{L} è decidibile se e solo se sia \mathcal{L} che $\bar{\mathcal{L}} = \{s \in \Sigma^* \mid s \notin \mathcal{L}\}$ sono semi-decidibili
- Dimostrazione. Dobbiamo provare due enunciati diversi.
- Se \mathcal{L} è decidibile allora entrambi \mathcal{L} e $\overline{\mathcal{L}}$ sono semi-decidibili. Se \mathcal{L} è decidibile, allora esiste una MT M tale che M accetta s se e solo se $s \in \mathcal{L}$ e M termina su ogni input. Per decidere $\overline{\mathcal{L}}$, semplicemente definiamo la macchina \overline{M} tale che \overline{M} accetta s se e solo se M rifiuta s

Linguaggi NON Turing Riconoscibili – 2/2

- Se \mathcal{L} e $\overline{\mathcal{L}}$ sono semi-decidibili, allora \mathcal{L} è decidibile. Siano M ed \overline{M} le macchine di Turing che accettano, rispettivamente, \mathcal{L} e $\overline{\mathcal{L}}$ (non necessariamente terminanti)
 - Nota che sia M che \overline{M} condividono lo stesso alfabeto di input Σ
- Considera la macchina di Turing a due nastri M' che, dato un qualsiasi input $x \in \Sigma^*$
 - 1. Copia *x* sul secondo nastro
 - 2. Simula il comportamento di *M* su *x* usando Nastro 1 e accetta se *M* accetta *x*
 - 3. Simula il comportamento di \overline{M} su x usando Nastro 2 e **rifiuta** se \overline{M} accetta x
- Ora osserviamo quanto segue
 - M accetta (terminando) tutte le $s \in \mathcal{L}$, quindi M' accetta (terminando) tute le $s \in \mathcal{L}$
 - \overline{M} accetta (terminando) tutte le $s \notin \mathcal{L}$, quindi M' rifiuta (terminando) tute le $s \notin \mathcal{L}$
- Possiamo concludere che £ è decidibile a causa di M'

Linguaggi NON Turing Riconoscibili – Esempio

- Corollario: Se $\mathcal L$ è Turing Riconoscibile ma non Turing Decidibile allora $\bar{\mathcal L}$ non è Turing Riconoscibile
- Esempio 1. Il complemento \overline{A} del linguaggio A è definito come segue $\overline{A} = \{d_M; d_x \mid d_M \text{ non è la descrizione di una macchina di Turing } M$ OPPURE d_M non accetta l'input $d_x\}$
- Proposizione 1. Il linguaggio \overline{A} non è Turing Riconoscibile
- Esempio 2. Il complemento \overline{H} del linguaggio H è definito come segue $\overline{H} = \{d_M; d_x \mid d_M \text{ non è la descrizione di una macchina di Turing } M \text{ OPPURE } d_M \text{ non termina con input } d_x\}$
- Proposizione 2. Il linguaggio \overline{H} non è Turing Riconoscibile