

Gliederung

1. Einführung
2. Berechenbarkeitsbegriff
3. LOOP-, WHILE-, und GOTO-Berechenbarkeit
4. Primitive und partielle Rekursion
5. Die Ackermannfunktion
6. (Un-)Entscheidbarkeit, Halteproblem und Reduzierbarkeit
7. Das Postsche Korrespondenzproblem
8. Komplexität – Einführung
9. NP-Vollständigkeit
10. PSPACE

LOOP-, WHILE-, und GOTO-Berechenbarkeit



Quelle: commons.wikimedia.org/wiki/File:Nowitna_river.jpg

LOOP-Programme I

Programmiersprache LOOP zur Berechnung von Funktionen $\mathbb{N}^k \rightarrow \mathbb{N}$:

Variablen: x_0, x_1, \dots

Konstanten: $0, 1, 2, \dots$

Trennsymbole: $;, :=$

Operationen: $+, -$

Schlüsselwörter: **LOOP, DO, END**

Eingabe: x_1, \dots, x_k (alle anderen Variablen $x_i = 0$)

Berechnungsergebnis: Wert von x_0 am Programmende

Syntax	Semantik
$x_i := x_j + c$ (x_i, x_j Variablen, $c \in \mathbb{N}$)	Addition
$x_i := x_j - c$ (x_i, x_j Variablen, $c \in \mathbb{N}$)	Modifizierte Subtraktion $\max\{x_j - c, 0\}$
$P_1; P_2$ (P_1, P_2 LOOP Programme)	Sequenz erst P_1 , dann P_2
LOOP x_i DO P END (x_i Variable, P LOOP Programm)	Schleife #Durchläufe = Wert von x_i vor der Anweisung!

LOOP-Programme II

Simulation anderer Rechenoperationen durch LOOP-Programme:

$x_i := x_j$	$x_i := x_j + 0$
$x_i := c$	$x_i := x_j + c$ (für ein x_j mit $x_j = 0$)
IF $x_i = 0$ THEN P END	$x_j := 1$; LOOP x_i DO $x_j := 0$ END ; LOOP x_j DO P END
$x_0 := x_1 + x_2$	$x_0 := x_1$; LOOP x_2 DO $x_0 := x_0 + 1$ END

Analog: Multiplikation, ganzzahlige Division, Modulo.

Frage: Wie sehen LOOP-Programme für div & mod aus?

WHILE-Programme

WHILE-Programme $\hat{=}$ LOOP-Programme + WHILE-Schleifen

Syntax	Semantik
WHILE $x_i \neq 0$ DO P END (x_i Variable, P WHILE Programm)	While Schleife wiederhole P bis $x_i = 0$; x_i darf durch P modifiziert werden!

Berechnungsergebnis: Wert von x_0 am Programmende (falls Programm terminiert).

Definition (LOOP-/WHILE-Berechenbarkeit)

Eine Funktion $f : \mathbb{N}^k \rightarrow \mathbb{N}$ heißt **LOOP-berechenbar** bzw. **WHILE-berechenbar** wenn es ein LOOP- bzw. WHILE-Programm P gibt, das f berechnet, d.h. für alle $n_1, \dots, n_k, m \in \mathbb{N}$ gilt

$$f(n_1, \dots, n_k) = m \iff P \text{ hält bei Eingabe } n_1, \dots, n_k \text{ mit Berechnungsergebnis } x_0 = m$$

Beobachtung: LOOP-Programme berechnen nur totale Funktionen.

Leitfrage: alle totalen intuitiv berechenbaren Funktionen über \mathbb{N} LOOP-berechenbar?

Zentraler Ansatz nachfolgend: Simulation.

Frage: Wie kann eine LOOP Schleife durch eine WHILE Schleife simuliert werden?

WHILE-Programme & Turing-Maschinen

Theorem

Jede WHILE-berechenbare Funktionen ist Turing-berechenbar.

Beweis (Skizze)

Bauen TM $M(P)$ durch Induktion über die „Termstruktur“ eines WHILE-Programms P :

Fall 1: $P = x_i := x_j \pm c$ \leadsto klar Turing-berechenbar (vgl. Binärzahl-Inkrementierer)

Fall 2: $P = P_1; P_2$ \leadsto Hintereinanderschaltung von $M(P_1)$ und $M(P_2)$

Identifiziere Endzustände von $M(P_1)$ mit Startzustand von $M(P_2)$.

Fall 3: $P = \text{WHILE } x_i \neq 0 \text{ DO } P_1 \text{ END}$ \leadsto Erweiterung von $M(P_1)$

1. neuer Startzustand z'_0 , der prüft ob $x_i \neq 0$
ja \leadsto Wechsel in Startzustand von M_1 .
nein \leadsto Stoppe in einem neuen Endzustand.
2. Identifiziere Endzustände von M_1 mit z'_0 .

GOTO-Programme



Quelle: pixabay.com/en/mountain-goats-jumping-leaping-1156056/

GOTO-Programme I

GOTO-Programme $\hat{=}$ Marken und Anweisungen:

$$\begin{aligned} P = \quad & M_1 : A_1; \\ & M_2 : A_2; \\ & \vdots \\ & M_k : A_k \end{aligned}$$

Konvention: Nicht benutzte Marken weglassen!

Syntax: Mögliche Anweisungen A_i :

- ▶ $x_i := x_j \pm c$
- ▶ **GOTO** M_i
- ▶ **IF** $x_i = c$ **THEN GOTO** M_i

Semantik klar!

Definition

GOTO-Berechenbarkeit analog zu WHILE-Berechenbarkeit.

Theorem

Jede WHILE-berechenbare Funktion ist GOTO-berechenbar.

Beweis (simuliere WHILE $x_i \neq 0$ DO P END)

$$\begin{aligned} M_1 : & \text{ IF } x_i = 0 \text{ THEN GOTO } M_2; \\ & P; \\ & \text{GOTO } M_1; \\ M_2 : & \dots \end{aligned}$$

GOTO-Programme II

Theorem

Jede GOTO-berechenbare Funktion ist WHILE-berechenbar.

Beweis (Skizze)

$P = M_1 : A_1; \dots; M_k : A_k$ ein GOTO-Programm; ungenutzte Variable x_N
 \leadsto WHILE-Programm P_W unter Benutzung des **IF-THEN**-Konstrukts:

```
 $x_N := 1;$   
WHILE  $x_N \neq 0$  DO  
IF  $x_N = 1$  THEN  $A'_1$  END;  
IF  $x_N = 2$  THEN  $A'_2$  END;  
...  
IF  $x_N = k$  THEN  $A'_k$  END;  
IF  $x_N = k + 1$  THEN  $x_N := 0$  END  
END
```

GOTO-Anweisung A_i	\leadsto	WHILE-Anweisung A'_i
$x_j := x_i \pm c$	\leadsto	$x_j := x_i \pm c;$ $x_N := x_N + 1$
GOTO M_j	\leadsto	$x_N := j$
IF $x_j = c$ THEN GOTO M_n	\leadsto	$x_N := x_N + 1;$ IF $x_j = c$ THEN $x_N := n$

Bemerkung: Nur eine einzige WHILE-Schleife im Programm!

GOTO-Programme III

Theorem

Jede Turing-berechenbare Funktion ist GOTO-berechenbar.

Beweis (Skizze)

Sei $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_1, \square, E)$ mit $\Gamma = \{\square, 1, 2, \dots, m-1\}$, $Z = \{z_1, \dots, z_k\}$ eine DTM.

Idee: Darstellen der Konfiguration $\alpha z_\ell \beta$ als drei Zahlen (wobei $\square \hat{=} 0$):

$x_1 = x = [\alpha]_m \rightsquigarrow$ linker Bandinhalt

$x_2 = y = [\text{rev}(\beta)]_m \rightsquigarrow$ rechter Bandinhalt

$x_3 = z = \ell \rightsquigarrow$ Zustandsnummer

Das GOTO-Programm hat nun folgende Gestalt:

Phase 1: „Erzeugung von x, y, z aus der Startkonfiguration“ (LOOP-berechenbar)

Phase 2: „Simulation von M “

Phase 3: „Rückübersetzung von y in Ausgabe x_0 “ (LOOP-berechenbar)

GOTO-Programme IV

Beweis (Fortsetzung)

Zu zeigen: GOTO-Programm für Phase 2 („Simulation von M “).

$M_2 : x_4 := y \text{ MOD } m;$

IF $z = 1$ **AND** $x_4 = 0$ **THEN GOTO** $M_{(1,0)};$

IF $z = 1$ **AND** $x_4 = 1$ **THEN GOTO** $M_{(1,1)};$

...

IF $z = k$ **AND** $x_4 = m - 1$ **THEN GOTO** $M_{(k,m-1)};$

$M_{(1,0)}$: Simulation von $\delta(z_1, \square)$; **GOTO** M_2 ;

$M_{(1,1)}$: Simulation von $\delta(z_1, 1)$; **GOTO** M_2 ;

...

$M_{(k,m-1)}$: Simulation von $\delta(z_k, m - 1)$; **GOTO** M_2 ;

Simulation von δ

$\delta(z_\ell, i) = (z_j, k, L)$

$z := j;$

$y := y \text{ DIV } m;$

$y := y \cdot m + k;$

$y := y \cdot m + (x \text{ MOD } m);$

$x := x \text{ DIV } m$

$z_j \in E \leadsto$ **GOTO** Phase 3

$\delta(z_\ell, i) = \perp$

\leadsto Endlosschleife

Fazit dieses Kapitels:

WHILE-Berechenbarkeit \equiv GOTO-Berechenbarkeit \equiv Turing-Berechenbarkeit.