

Математическая логика и теория алгоритмов.  
Лекция 4.  
Машина Тьюринга с полулентой.

2020

# Композиция машин Тьюринга

## Теорема 4.1.

Композиция двух вычислимых функций есть функция вычислимая.

Доказательство. Пусть  $g(x) = f_2(f_1(x))$ , где  $f_1, f_2$  — правильно вычислимые функции. Тогда существуют две машины Тьюринга, правильно вычисляющие  $f_1$  и  $f_2$ :

$$T_1 = (K_1, \Sigma_1, \delta_1, q_{11}, q_{01}, \varepsilon_1, *_1) \quad (4.1)$$

$$T_2 = (K_2, \Sigma_2, \delta_2, q_{12}, q_{02}, \varepsilon_2, *_2). \quad (4.2)$$

Если нужно, переобозначим символы пустой ячейки и разделителя так, чтобы они совпадали:  $\varepsilon_1 = \varepsilon_2 = \varepsilon$ ,  $*_1 = *_2 = *$ , а также переобозначим  $K_1$  и  $K_2$  так, чтобы они не пересекались.

# Композиция машин Тьюринга

Построим машину Тьюринга:

$$T = (K_1 \cup K_2 \setminus \{q_{01}\}, \Sigma_1 \cup \Sigma_2, \overset{q_{12}}{\underset{q_{01}}{|}}(\delta_1 \cup \delta_2), q_{11}, q_{02}, \varepsilon, *) \quad (4.3)$$

Построенная машина Тьюринга  $T$  выполняет следующие действия:

$$q_{11}1^x \overset{*}{\Rightarrow}_{(T_1)} q_{01}1^{f_1(x)} = q_{12}1^{f_1(x)} \overset{*}{\Rightarrow}_{(T_2)} q_{02}1^{f_2(f_1(x))}.$$

Если  $g(x)$  не определена в точке  $x$  — это значит, что не определена либо  $f_1(x)$ , либо  $f_2(t)$ , где  $t = f_1(x)$ . В этом случае  $T$  заиклится соответственно либо на первом участке, работая как  $T_1$ , либо на втором, работая как  $T_2$ .  $\square$

# Композиция машин Тьюринга

## Определение

Машина Тьюринга  $T$  называется композицией машин Тьюринга  $T_1$  и  $T_2$ , если она построена по правилам (4.1), (4.2), (4.3).

Таким образом, мы получили алгоритм построения из двух машин Тьюринга такой новой машины Тьюринга, которая последовательно выполняет действия двух исходных машин.

# Композиция машин Тьюринга

## Теорема 4.2.

Композиция  $n$  правильно вычислимых функций  $f_1(x), f_2(x), \dots, f_n(x)$ , есть правильно вычислимая функция  $f_1(f_2(\dots f_n(x) \dots))$ .

Доказательство. Воспользуемся принципом математической индукции.

Для  $n = 2$  теорема доказана — это теорема 4.1.

Пусть теорема справедлива для некоторого  $n \geq 2$ , докажем ее для  $n + 1$ . Имеется композиция  $f_1(f_2(\dots f_{n+1}(x)))$ . Функция  $g(x) = f_2(\dots f_{n+1}(x))$  является композицией  $n$  вычислимых функций и, следовательно, вычислима по индуктивному предположению. Тогда композиция  $f_1(g(x))$  двух вычислимых функций  $f_1(x)$  и  $g(x)$  является вычислимой по теореме 4.1.  $\square$

# Машина Тьюринга с полулентой

Рассмотренные нами определения машины Тьюринга использовали бесконечную ленту в обе стороны. Это значит, что на ленте нельзя оставить какие-нибудь данные, которые машина Тьюринга не будет использовать при движении влево или вправо. Ограничим ленту с одной стороны и покажем, что машина Тьюринга с полулентой (левой или правой) эквивалентна машине Тьюринга с бесконечной в обе стороны лентой.

# Машина Тьюринга с полулентой

## Теорема 4.3.

Функция, правильно вычислимая на машине Тьюринга с обычной лентой, правильно вычислима на машине Тьюринга с правой полулентой.

Доказательство. Главная идея доказательства основана на следующих положениях:

- ограничим рабочую область ленты двумя маркерами - неподвижным левым маркером  $\Delta$  и подвижным правым  $\otimes$ ;
- на внутренней части ограниченной области машина Тьюринга должна работать так, как обычная машина Тьюринга, а при выходе на маркеры она должна освобождать рабочее пространство, для чего правый маркер надо сдвинуть вправо, а при выходе на левый маркер придется сдвинуть всю цепочку;
- полученный результат, который находится где-то между маркерами, в конце работы необходимо сдвинуть вплотную к левому маркеру.

# Машина Тьюринга с полулентой

Итак, пусть  $f(x_1, \dots, x_n)$  - правильно вычислимая функция, для которой существует машина Тьюринга

$$T_f : p_1 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \stackrel{*}{\Rightarrow} p_0 1^{f(x_1, \dots, x_n)}.$$



# Машина Тьюринга с полулентой

Построим вспомогательную машину Тьюринга  $T_1$ , которая получает на вход такую же цепочку, что и  $T_f$ , и ограничивает эту цепочку двумя маркерами  $\Delta$  и  $\otimes$  слева и справа соответственно:

$T_1$  :

$$q_1 1 \rightarrow q_2 1L,$$

$$q_1 * \rightarrow q_2 * L,$$

$$q_1 \varepsilon \rightarrow q_2 \varepsilon L,$$

$$q_2 \varepsilon \rightarrow q_3 \Delta R,$$

$$q_3 1 \rightarrow q_3 1R,$$

$$q_3 * \rightarrow q_3 * R,$$

$$q_3 \varepsilon \rightarrow q_4 \otimes L,$$

$$q_4 1 \rightarrow q_4 1L,$$

$$q_4 * \rightarrow q_4 * L,$$

$$q_4 \Delta \rightarrow q_0 \Delta R.$$

# Машина Тьюринга с полулентой

Построенная машина Тьюринга  $T_1$  выполняет следующие действия:

$$T_1 : q_1 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \stackrel{*}{\Rightarrow} q_0 \Delta 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \otimes .$$

Теперь можно считать, что машина Тьюринга  $T_f$  получает на вход цепочку, ограниченную маркерами. Преобразуем  $T_f$  так, чтобы на участке, ограниченном неподвижным и подвижным маркерами, новая машина Тьюринга  $T_{fn}$  выполняла те же действия, что и исходная машина Тьюринга.

Так как новая машина Тьюринга должна работать внутри ограниченной области так же, как  $T_f$ , то она должна содержать все команды этой машины Тьюринга. Разница в функционировании исходной  $T_f$  и конструируемой  $T_{fn}$  будет при выходе за границы обрабатываемых данных.

# Машина Тьюринга с полулентой

Исходная машина Тьюринга  $T_f$  при выходе за границу участка требует пустую ячейку, новая машина Тьюринга  $T_{fn}$  в этой же ситуации выходит на маркеры. Освободим место на ленте для пустой ячейки. После этого для обеспечения эквивалентности переработки цепочки машина Тьюринга  $T_{fn}$  должна действовать точно так же, как и  $T_f$ , следовательно, она должна вернуться в то состояние  $p_i$ , в котором ей потребовалась пустая ячейка.

# Машина Тьюринга с полуплентой

Освободить ячейку в сторону подвижной границы очень просто - надо просто перенести подвижный маркер на одну ячейку вправо. Передвинуть левый маркер нельзя, придется передвинуть на одну ячейку вправо всю цепочку. Для этого введем дополнительные состояния и проведем сдвиг цепочки от неподвижного маркера к подвижному. На каждом такте прочитанный символ заменяется тем символом, который был прочитан на предшествующем шаге. Исключение составляет только первый шаг - на нем надо освободить пустую ячейку.

Построенная машина Тьюринга выполняет следующие действия:

$$T_{fn} : \Delta q_1 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \otimes \overset{*}{\Rightarrow} \Delta \varepsilon^r q_0 1^{f(x_1, \dots, x_n)} \varepsilon^m \otimes .$$

# Машина Тьюринга с полулентой

Построим вспомогательную машину Тьюринга  $T_2$ , которая начинает действовать из заключительной конфигурации  $T_{fn}$  и сдвигает последовательность единиц вплотную к левому маркеру.  $T_2$  :

$$q_1\varepsilon \rightarrow q_1\varepsilon R,$$

$$q_11 \rightarrow q_2\varepsilon L,$$

$$q_2\varepsilon \rightarrow q_2\varepsilon L,$$

$$q_21 \rightarrow q_31R,$$

$$q_2\Delta \rightarrow q_3\Delta R,$$

$$q_3\varepsilon \rightarrow q_11R,$$

$$q_1\otimes \rightarrow q_4\varepsilon L,$$

$$q_4\varepsilon \rightarrow q_4\varepsilon L,$$

$$q_41 \rightarrow q_41L,$$

$$q_4\Delta \rightarrow q_0\Delta R.$$

# Машина Тьюринга с полулентой

Построенная машина Тьюринга выполняет следующие действия:

$$T_2 : \Delta \varepsilon^r q_1 1^{f(x_1, \dots, x_n)} \varepsilon^m \otimes \xRightarrow{*} \Delta q_0 1^z.$$

Рассмотрим композицию построенных машин Тьюринга:  $T = T_2(T_{fn}(T_1))$ . Она выполняет действия, соответствующие условию теоремы, следовательно функция  $f$  вычислима на машине Тьюринга с правой полулентой.  $\square$

# Машина Тьюринга с полулентой

## Определение

Машина Тьюринга вычисляет функцию  $f$  с восстановлением, если:

$$q_1 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \xRightarrow{*} q_0 1^{f(x_1, \dots, x_n)} * 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n}.$$

Вычисление функции с восстановлением означает работу машины Тьюринга с сохранением исходных данных. Приведенное определение позволяет получать на ленте сначала результат, а затем исходные данные.

Иногда бывает удобно сделать наоборот:

$$q_1 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \xRightarrow{*} q_0 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} * 1^{f(x_1, \dots, x_n)}.$$

# Машина Тьюринга с полулентой

Аналогично теореме о правой полуленте можно доказать следующую теорему о левой полуленте.

## Теорема 4.4.

Функция, правильно вычислимая на машине Тьюринга с обычной лентой, правильно вычислима на машине Тьюринга с левой полулентой.



# Машина Тьюринга с полулентой

## Теорема 4.5.

Всякая правильно вычислимая функция правильно вычислима с восстановлением.

Доказательство. Пусть  $f(x_1, \dots, x_n)$  - правильно вычислимая функция, тогда существует машина Тьюринга

$$T_f : q_1 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \xRightarrow{*} q_0 1^{f(x_1, \dots, x_n)}.$$

Тогда по теореме о левой полуленте существует машина Тьюринга  $T_f^{left}$ , вычисляющая функцию  $f(x_1, \dots, x_n)$  на левой полуленте.

# Машина Тьюринга с полулентой

Построим вспомогательную машину Тьюринга, которая копирует исходные данные на ленте:

$$T_{copy} : p_1 A \xRightarrow{*} p_1 A \triangle A,$$

где  $A \in \{1, *\}^*$ .

Теперь рассмотрим композицию машин Тьюринга  $T_{copy}$  и  $T_f^{left}$ :

$$\begin{aligned} T_f^{left}(T_{copy}) : q_1 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} &\xRightarrow{*} q_0 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \triangle 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \xRightarrow{*} \\ &\xRightarrow{*} q_0 1^{f(x_1, \dots, x_n)} \triangle 1^{x_1} * \dots * 1^{x_n} \end{aligned}$$

В заключение построим машину Тьюринга  $T_1$ , которая заменяет маркер на знак разделителя \*. Композиция  $T_1(T_f^{left}(T_{copy}))$  выполняет требуемые действия в соответствии с определением вычисления с восстановлением.  $\square$ .

# Суперпозиция вычислимых функций

## Теорема 4.6.

Суперпозиция вычислимых функций — вычислимая функция.

Доказательство. Пусть дана суперпозиция вычислимых функций

$$f(x_1, \dots, x_n) = h(g_1(x_1, \dots, x_n), \dots, g_m(x_1, \dots, x_n)).$$

Тогда существуют машины Тьюринга  $T_h, T_1, \dots, T_m$ , правильно вычисляющие функции  $h(y_1, \dots, y_m), g_1(x_1, \dots, x_n), \dots, g_m(x_1, \dots, x_n)$  соответственно.

# Суперпозиция вычислимых функций

Введем вспомогательные машины Тьюринга:

$T_{copy}$  для копирования исходной цепочки  $1^{x_1} * \dots 1^{x_n}$ ,

$T_{mark}$  для разделения ленты на левую и правую так, что на правой полуленте остается скопированная цепочка  $1^{x_1} * \dots 1^{x_n}$ ,

$T_{shift}$  для сдвига головки к началу цепочки  $1^{x_1} * \dots 1^{x_n}$ ,

$T_{back}$  удаление с ленты исходной цепочки и возврата головки к началу ленты с заменой всех маркеров на знаки разделителя  $*$ .

# Суперпозиция вычислимых функций

Тогда композиция данных вспомогательных машин Тьюринга вычисляет функцию  $f(x_1, \dots, x_n)$ . Например, для  $m = 2$ , получим:

$$T = T_h \left( T_{back} \left( T_{shift} \left( T_{2,right} \left( T_{mark} \left( T_{copy,right} \left( T_{shift} \left( T_{1,right} \left( T_{mark} (T_{copy}) \right) \right) \right) \right) \right) \right) \right) \right)$$

Индекс `right` означает, что машина Тьюринга работает на правой полуленте.  $\square$