Práctica 3

Por Rubén Cazorla Rodríguez

24 de diciembre de 2022

1. Ejercicio 1

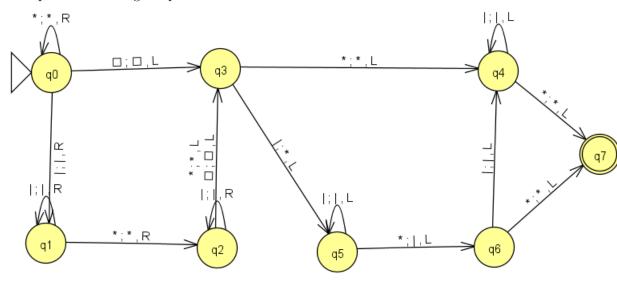
1.1. Enunciado

Generar una solución al problema $3.4~\mathrm{y}$ comprobar que funciona correctamente.

1.2. Solución

1.2.1. Construcción

La máquina de Turing que he construido, Sus dos primeros estados consiste en mover la cinta hasta el final para empezar a computar de derecha a izquierda, haciendo que sea así Turing-computable.



1.2.2. pruebas

Para las pruebas hay que establecer algunas condiciones a tener en cuenta:

- Siempre hay que dar dos números, siendo el 0 ningún palo
- Los espacios en blanco son sustituidos por asteriscos

Una vez mencionado lo anterior, estas son algunas cadenas que acepta la máquina de Turing:

- *****||*|||*
- *****||**
- **|||*
- *****||||*||||*
- ***

2. Ejercicio 2

2.1. Enunciado

Crear una función recursiva para la suma de tres valores.

2.2. Solución

Para la suma de tres valores de forma recursiva sería:

$$<<\pi_1^1|\sigma(\pi_3^3)>|\sigma(\pi_4^4)>$$

2.2.1. Pruebas

Abrimos Octave en la carpeta *recursivefunctions*, introducimos esta operación con el nombre de 'suma3', y en la ventana de comandos la probamos con un ejemplo sencillo.

```
>> evalrecfunction('suma3',2,1,3)
suma3(2,1,3)
<<\pi^{1}_{1}|\sigma(\pi^{3}_{3})>|\sigma(\pi^{4}_{4})>(2,1,3)
<<\pi^{1}_{1}|\sigma(\pi^{3}_{3})>|\sigma(\pi^{4}_{4})>(2,1,2)
<<\pi^1_1|\sigma(\pi^3_3)>|\sigma(\pi^4_4)>(2,1,1)
<<\pi^1_1|\sigma(\pi^3_3)>|\sigma(\pi^4_4)>(2,1,0)
<\pi^{1}_{1}|\sigma(\pi^{3}_{3})>(2,1)
<\pi^{1}_{1}|\sigma(\pi^{3}_{3})>(2,0)
\pi^{1}_{1}(2) = 2
σ(π³₃)(2,0,2)
\pi^3_3(2,0,2) = 2
\sigma(2) = 3
\sigma(\pi^4_4)(2,1,0,3)
\pi^{4}(2,1,0,3) = 3
\sigma(3) = 4
σ(π44)(2,1,1,4)
\pi^4(2,1,1,4) = 4
\sigma(4) = 5
\sigma(\pi^4_4)(2,1,2,5)
\pi^{4}(2,1,2,5) = 5
\sigma(5) = 6
ans = 6
```

3. Ejercicio 3

3.1. Enunciado

Crea un programa WHILE que compute la suma de tres valores. Hay que utilizar una variable auxiliar que acumule el resultado de la suma.

3.2. Solución

```
La solución sería la siguiente: \begin{aligned} & \text{Q:}(3,4,\text{s}) \\ & \text{s:} \\ & X_4 := X_1; \\ & \text{while } X_2 := 0 \text{ do} \\ & X_4 := X_4 + 1; \\ & X_2 := X_2 - 1 \end{aligned} od;  & \text{while } X_3 != 0 \text{ do} \\ & X_4 := X_4 + 1; \\ & X_3 := X_3 - 1 \end{aligned} od;
```

 $X_1 := X_4$