オートマトンと言語

大阪分散技術コミュニティ

2018年12月12日

タイトル オートマトンと言語

著者 Michael Sipser

訳者 太田和夫,田中圭介

出版日 2008/5/21

出版社 共立出版

ISBN10 4320122070

ISBN13 978-4320122079

ページ数 240

言語 ja

内容 MIT 屈指の名講義の講義ノートをまとめた書

1 Turing machine

Turing 機械に対して、M の言語 (the language of M) を

$$L(M) = \{ \omega \in \Sigma^* | M(\omega) = accept \}$$

によって定義する。

1.1 Turing-recognizable

言語 L が認識可能とは、ある Turing 機械 M が存在し、L(M) = L となることである。

1.2 Turing-decidable

Turing 機械 M が判定装置 (decider) であるとは

$$\forall \omega \in \Sigma^*, M(\omega) \neq loop$$

となることである。

言語 L が判定可能とは、L が認識可能かつ M が判定装置であることである。

2 Annotation

p15,—をつなげてるとき、その有向グラフを強連結 (strongly connected) という.

正確な定義は任意の 2 点間に有向路 (directed path) が存在することである。例えば図 0.16 だと頂点は繋がっているが (connected)、3 から 6 は辿ることができない。よって強連結 (strongly connected) とは言えない。

3 Questions

p30, 演習

0.1

- a). 奇数
- b). 負を含む偶数
- c). 偶数
- d). 偶数かつ奇数
- e). $\{(0,0),(0,1),(1,0),(1,1)\}$
- f). Ø

0.2

- a). $\{1, 10, 100\}$
- b). $\{m \in \mathcal{Z} | m > 5\}$
- c). $\{n \in \mathcal{N} | n < 5\}$
- d). $\{abc\}$
- e). $\{\epsilon\}$
- f). Ø

0.3

a). はい。

- b). いいえ。
- c). $\{x, y, z\}$
- d). $\{x, y\}$
- e). $\{(x,x),(x,y),(y,x),(y,y),(z,x),(z,y)\}$
- f). $\{\{x,y\},\{x\},\{y\},\emptyset\}$
- f). 集合 B の冪集合 (power set) は 2^B という記号で表すことが多い。
- 0.4
 - $a \times b$
- 0.5
 - 2^c
- 0.6
 - a). 7
 - b). *X*, *Y*
 - c). 6
 - d). $X \times X, Y$
 - e). 8
- 0.7
 - a). 例えば、a=a' or b=b' によって関係 R を定めると
 - b). b
 - c). b mathématicha
- 8.0

pandax 宿題



