Practica 3

- 1) Construir máquinas de Turing que acepten los siguientes lenguajes
 - a) $L1 = \Sigma^*$

$$\delta = \{ (q0, n) \rightarrow (qA, n, S) / n \in \Gamma \}$$

b) $L2 = \{\lambda\}$

$$\delta = \{ (q0, B) \rightarrow (qA, B, S),$$

$$(q0,\,n) \xrightarrow{} (qR,\,n,\,S)\,/\,n \in \Sigma\,\}$$

c) $L3 = \emptyset$

$$\delta = \{ (q0, n) \rightarrow (qR, n, S) / n \in \Gamma \}$$

- d) L4 = $\{0^n1^{2n} / n \ge 0\}$
 - q0, 0
 - q1, B, D
 - q1, 0
 - q1, 0, D
 - q1, 1
 - q1, 1, D
 - q1, B
 - q2, B, I
 - q2, 1
 - q3, B, I
 - q2, 0
 - qR, 0, S
 - q2, B
 - qR, B, S

- q3, 1
- q4, B, I
- q3, 0
- qR, 0, S
- q3, B
- qR, B, S
- q4, 1
- q4, 1, I
- q4, 0
- q4, 0, I
- q4, B
- q0, B, D
- q0, B
- qA, B, S
- q0, 1
- qR, 1, S
- e) L5= $\{a^n b^n c^n / n \ge 0 \}$
 - q0, a, B
 - q1, a, D, a,D
 - q1, a, B
 - q1, a,D, a,D
 - q1, b, B
 - q2, b,S, B,I
 - q2, b, a
 - q2, b,D, a,I

```
q2, b, B
```

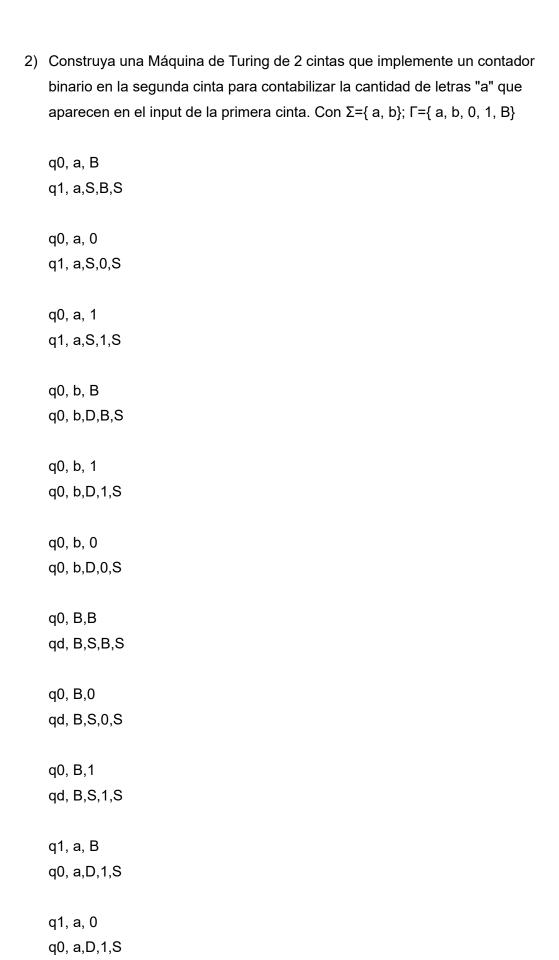
f) L6= { $a^n b^m c^k / k = n + m, n, m \ge 1$ }

```
q1, b,D, b,D
   q1, a, B
    q1, a,D, b,D
    q1, B, B
    qR, B,S, B,S
   q1, c, B
    q2, c,S, B,I
    q2, c, b
    q2, c,D, b,I
    q2, c, a
    q2, c,D, a,I
    q2, B, B
    qA, B,S, B,S
   q2, c, B
    qR, c,S, B,S
    q2, B, a
   qR, B,S, a,S
   q2, B, b
    qR, B,S, b,S
g) L7 = \{ww^R / w \in \{0,1\}^*\}, dónde w^R es el reverso de w
    q0, 0
   q1, B, D
    q0, B
    qR, B, D
```

- q0, 1
- q2, B, D
- q1, 0
- q1, 0 , D
- q1, 1
- q1, 1 , D
- q2, 0
- q2, 0 , D
- q2, 1
- q2, 1 , D
- q1, B
- q3, B, I
- q2, B
- q4, B, I
- q4, 0
- qR, 0,S
- q4, 1
- q10, B,I
- q4, B
- qR, B, S
- q10, 1
- q10, 1, I
- q10, 0
- q10,0, I
- q10, B

```
q11, B, D
    q3, 1
    qR, 1,S
    q3, 0
    q10, B,I
    q3, B
    qR, B, S
    q10, 1
    q10, 1, I
    q10, 0
    q10,0, I
    q10, B
    q11, B, D
    q11, 0
    q1, B, D
    q11, 1
    q2, B, D
    q11, B
    qA, B, S
h) L8= L7 \cup \{w^0w^R \mid w \in \{0,1\}^*\} \cup \{w^1w^R \mid w \in \{0,1\}^*\}
    q0, 1, B
    q0, 1,D, 1,D
    q0, 0, B
    q0, 0,D, 0,D
```

- q0, B, B
- q1, B,I, B,I
- q1, 0, 0
- q1, 0,S, 0,I
- q1, 1, 1
- q1, 1,S, 1,I
- q1, 0, 1
- q1, 1,S, 1,I
- q1, 1, 0
- q1, 1,S, 0,I
- q1, 1, B
- q2, 1,S, B,D
- q1, 0, B
- q2, 0,S, B,D
- q2, 1, 1
- q2, 1,I,1,D
- q2, 0, 0
- q2, 0,I,0,D
- q2, 1, 0
- qR, 1,S,0,S
- q2, 0, 1
- qR, 0,S,1,S
- q2, B, B
- qA, B,S,B,S



```
q1, a, 1
```

q2, a,S,0,I

q2, a, 1

q2, a,S,0,I

q2, a, 0

q3, a,S,1,D

q2, a, B

q3, a,S,1,D

q3, a, 0

q3, a,S,0,D

q3, a, B

q0, a,D,B,I

3) Sea M una máquina de Turing del modelo "D-I-S" (Derecha, Izquierda, Estático). ¿Existe una máquina de Turing M' equivalente a M que comience con el cabezal apuntando a cualquier celda de la cinta? Note que M' puede apuntar a una celda no ocupada por el input. ¿Qué puede decir al respecto si se sabe que λ ∉ L(M)? Justifique su respuesta.

Si λ pertenece a L(M), entonces cuando M' comienza su ejecución en cualquier celda de la cinta, no puede determinar de inmediato si la cadena de entrada es vacía o no. Esto puede llevar a que M' quede en un bucle infinito si se tratara de que la entrada fuera λ , lo que implicaría que M' estaría rechazando a λ mientras que M la estaría aceptando, lo que hace que M y M' no sean equivalentes en este caso.

Por otro lado, si λ no pertenece a L(M), sí es posible crear una máquina de Turing M' equivalente a M. En este caso, podemos encontrar la cadena original (si es que no caemos dentro) haciendo un movimiento de derecha a izquierda a través de la cinta escribiendo una cadena especial que sirva como marcador para determinar las celdas por las que ya hemos pasado y las que no. Luego, borramos la cadena generada durante el proceso de recorrido y posicionamos

el cabezal en la posición inicial de la cadena para que comience la ejecución. A partir de esta instancia, M' utiliza las transiciones originales de M para procesar la entrada y simular su comportamiento.

4) Probar que para toda máquina de Turing M reconocedora del modelo DIS, existe una máquina de Turing M' equivalente con la restricción que no puede cambiar el símbolo de la cinta y mover el cabezal simultáneamente, es decir: δ'(q_i , a_k) = (q_i , a_i , X) , si a_k ≠ a_i entonces X=S

$$\begin{split} M &= \\ M' &= \ con \ Q'=Q \ u \ \{qk\} \ y \ qk \notin Q \\ \delta': \ Q'x \ \Gamma &\rightarrow Q' \ U \ \{qA, \ qR\} \ x \ \Gamma \ x \ \{D, \ I,S\} \end{split}$$

- a) Ambos empiezan en el estado q0, n, m $\in \Gamma$, n /= m, X \in (D , I)
- b) Se agregan las siguientes transiciones:
 δ'(qi, n) = (qk, n, X) (primero muevo)
 δ'(qk, m) = (qi, m, S) (cambio símbolo)

Se debe probar que L(M) = L(M)' para esto: despues lo hago

5) Probar que para toda máquina de Turing M reconocedora del modelo DIS, existe una máquina de Turing M' equivalente con la restricción que no puede cambiar de estado y mover el cabezal simultáneamente, es decir:

$$δ'(qi, ak) = (qj, al, X), si X ∈ {D,I} entonces i=j$$

$$\begin{split} M &= \\ M' &= \\ \delta': \ Q'x \ \Gamma &\rightarrow Q' \ U \ \{qA, \ qR\} \ x \ \Gamma \ x \ \{D, \ I,S\} \end{split}$$

- a) Ambos empiezan en q0, $X \in \{D,I\}$, $n \in \Gamma$
- b) Se agregan las siguientes transiciones:

$$\delta'(qi, n) = (qi, n, X)$$
 (primero muevo)
 $\delta'(qi, n) = (qi, n, S)$ (cambio estado)

Se debe probar que L(M) = L(M)' para esto: despues lo hago