FUNZIONE DI ACKERMANN

Esaminiamo la funzione di Ackermann di due variabili definita da $A(i, x) = f_i(x)$ che gode delle seguenti proprietà:

```
- A(i+1, x+1) = A(i, A(i+1, x))

- A(i, 0) = 1

- A(0, x) = { x+1 se x=0 oppure x=1 

{ x+2 se x>1
```

TEOREMA: La funzione $A(x, x) = f_x(x)$ non è ricorsiva primitiva.

DIM (per assurdo): Poniamo $A(x, x) = f_x(x) = g(x)$ e supponiamo che g sia ricorsiva primitiva. Poiché le funzioni ricorsive primitive sono calcolabili da programmi-ciclo, esisterà un m tale che $g \in \mathcal{L}_m$, ma si ha che:

```
\begin{array}{ll} g \in \mathcal{L}_m \Rightarrow \exists \ k \ \text{tale che } g(x) \leq f_m^{(k)}(x) & \text{per i teoremi sulla limitazione alla crescita} \\ f_m^{(k)}(x) < f_{m+1}(x) & \text{quasi ovunque} \\ g(x) < f_{m+1}(x) & \text{quasi ovunque (cioè da un certo valore x in poi)} \end{array}
```

Dato un intero $n_0 > m+1$ per cui la diseguaglianza è verificata, allora avremo che:

 $f_{n0}(n_0) = g(n_0) < f_{m+1}(n_0)$. Ma Poiché $n_0 > m+1$ per il lemma 5 si ha che $f_{n0}(n_0) > f_{m+1}(n_0)$ allora si giunge ad una contraddizione.

Perciò A(x, x) <u>non</u> è ricorsiva primitiva.

Anche A(x, y) non è ricorsiva primitiva, perché se lo fosse stata, allora anche A(x, x) sarebbe stata ricorsiva primitiva.

Procedimento per calcolare A(i, x):

Usiamo una memoria detta "pila" in cui immagazzinare gli argomenti di sinistra, mentre valutiamo quelli di destra. La pila sarà indicata da $(a_1, ..., a_m)$ in cui a_1 è l'elemento più in alto nella pila e, in generale, a_i sta più in alto di a_{i+1} . Si mette l'argomento di sinistra nella pila e si sviluppa l'espressione a destra iterativamente fino ad arrivare ad espressioni del tipo A(i, 0) o A(0, x) che si sanno calcolare immediatamente. Il valore calcolato sarà usato come argomento di destra, mentre il valore più alto della pila e sarà usato come argomento di sinistra.

Per esempio calcoliamo A(2, 2):

```
PILA
                A(2, 2) = A(1, A(2, 1))
(1)
                A(2, 1) = A(1, A(2, 0))
(1, 1)
                A(2, 0) = 1
                A(1, 1) = A(0, A(1, 0))
(1)
(0, 1)
                A(1, 0) = 1
(1)
                A(0, 1) = 2
                A(1, 2) = A(0, A(1, 1))
///
(0)
                A(1, 1) = A(0, A(1, 0))
(0,0)
                A(1,0) = 1
(0)
                A(0, 1) = 2
                A(0, 2) = 4
///
```

Per implementare la pila in questo programma abbiamo bisogno di una variabile L che indica la lunghezza della pila e di una variabile S che contiene i valori che abbiamo conservato nella pila. L'operazione di inserire un elemento q nella pila è rappresentato da:

 $L \leftarrow L + 1$ (aumenta di 1 la lunghezza) $S \leftarrow <q, S>$ (codifica mediante <, > il nuovo q) L'operazione inversa di prendere il primo elemento della pila è invece rappresentato da:

 $L \leftarrow L - 1$ (diminuisce di 1 la lunghezza)

 $i \leftarrow l(S)$ (prendi l'elemento sinistro di S = <, >)

 $S \leftarrow r(S)$ (rimetti in S ciò che resta, cioè il lato destro di <, >)

PROGRAMMA CHE CALCOLA LA FUNZIONE DI ACKERMANN A(i, x)

$$A(i, x) = A(i-1, A(i, x-1))$$
 $A(0, x) = x+1 ext{ se } x = \{0, 1\}$
 $A(i, 0) = 1 ext{ x+2 } ext{ se } x > 1$

- 1. [A] IF $X \neq 0$ GOTO D
- 2. $X \leftarrow 1$

se x = 0 calcola A(i, 0) = 1

- 3. [B] IF L = 0 GOTO G
- L ← L − 1 4.
- se la pila non è vuota prende il primo valore dalla pila

- 5. $i \leftarrow l(S)$
- 6. $S \leftarrow r(S)$
- 7. GOTO A
- 8. [C] $X \leftarrow X + 2$
- calcola A(0, x) = x+2 per x > 1 che è il caso in cui viene attivata
- 9. GOTO B
- 10. [D] IF $i \neq 0$ GOTO F
- IF $X \neq 1$ GOTO C 11.
- $X \leftarrow 2$ calcola A(0, 1) 12.
- 13. GOTO B
- 14. [F] X ← X 1 calcola in generale A(i, x) = A(i-1, A(i, x-1))
- 15. $L \leftarrow L + 1$
- 16. $S \leftarrow \langle i-1, S \rangle$
- 17. GOTO A
- 18. [G] $Y \leftarrow X$

Sono possibili quattro casi:

- 1) A(i, 0) = 1istruzioni $1 \rightarrow 2 \rightarrow 3 \rightarrow 18$
- 2) A(0, 1) = 2

istruzioni $1 \rightarrow 10 \rightarrow 11 \rightarrow 12 \rightarrow 13 \rightarrow 3 \rightarrow 18$

3) A(0, x) = x+2 per x > 1

istruzioni $1 \rightarrow 10 \rightarrow 11 \rightarrow 8 \rightarrow 9 \rightarrow 3 \rightarrow 18$

4) $A(i, x) = A(i-1, A(i, x-1)) con x, i \neq 0 oppure i=0 e x>1$

ciclo $A \rightarrow D \rightarrow F \rightarrow A$

che calcola tale valore in generale

ciclo $A \rightarrow D \rightarrow C \rightarrow B \rightarrow A$

che considera il caso i = 0 e x > 1 per cui A(0, x) = x+2

e che va a prendere il nuovo valore della pila

Il gruppo di istruzioni 1 - 2 calcola A(i, 0) = 1 oppure rinvia al gruppo [D] e successive.

Il gruppo [D] 10 - 11 - 12 seleziona i casi con $x \ne 0$ e con:

- $-i \neq 0$ → [F] (calcolo generale)
- $i = 0 e x \neq 1$ \rightarrow [C] (calcolo di A(0, x) per x > 1)
- i = 0 e x = 1 \rightarrow (calcolo di A(0, 1))

Il gruppo [B] 3 – 4 – 5 – 6 prende il primo valore della pila, infatti viene attivato dopo il calcolo di $A(0, x) \circ A(0, 1)$.

Il gruppo [F] 14 - 15 - 16 - 17 sviluppa in generale A(i, x), infatti viene attivato solo nel caso in cui i $\neq 0$ $e x \neq 0$.

Una caratteristica positiva del linguaggio LOOP è quella di non avere istruzioni di salto. Aggiungiamo alle istruzioni di L la seguente coppia di istruzioni

...

END

che funziona in modo simile alla coppia LOOP – END.

Mentre $V \neq 0$ il blocco di istruzioni compreso fra WHILE ed END deve essere ripetuto.

A differenza del caso LOOP – END, il valore di v può variare nel corso del calcolo ed eventualmente non divenire mai zero. In questo modo non abbiamo un controllo a priori nel numero di volte che il blocco di istruzioni compreso fra WHILE ed END verrà eseguito.

Questo linguaggio L + WHILE sarà chiamato W. Tutte le funzioni calcolabili da programmi di W sono anche calcolabili in S:

TEOREMA: Ogni funzione f parzialmente calcolabile può essere calcolata da un programma del linguaggio W.

DIM: Assumiamo che f sia una funzione di n variabili x_1, \ldots, x_n che può essere scritta come $f(x_1, \ldots, x_n) = l(\min_z[g(x_1, \ldots, x_n, z) = 0])$ dove l è una delle funzioni coppia (ricorsiva primitiva), \min_z è l'operatore di minimalizzazione non limitata e g è una funzione ricorsiva primitiva. La funzione f è calcolata da seguente programma:

- 1. $Z \leftarrow 0$
- 2. $V \leftarrow g(X_1, ..., X_n, 0)$
- 3. WHILE $V \neq 0$ DO
- 4. Z ← Z+1
- 5. $V \leftarrow g(X_1, ..., X_n, Z)$
- 6. END
- 7. $Y \leftarrow l(Z)$

Le macro 2, 5, 7 sono ammissibili in L (e quindi anche in W) perché g ed l sono ricorsive primitive. In base a questo teorema, non solo sono sempre evitabili le istruzioni di salto incondizionato, ma è sufficiente usare una sola istruzione WHILE.