# CENG 306 Biçimsel Diller ve Otomatlar Formal Languages and Automata

TURING MACHINE (III)

Tanım: Karmaşık Turing makineleri basit makinelerin birleşimi şeklinde oluşturulabilir.

#### **Basit Makineler:**

## Symbol-writing machines (sembol yazma makineleri):

Her  $a \in \Sigma \cup \{\leftarrow, \rightarrow\} - \{\Delta\}$  için  $M_a = (\{s, h\}, \Sigma, \delta, s, \{h\})$  tanımlanabilir ve  $\delta(s, b) = (h, a)$  olur, burada  $b \in \Sigma \cup \{\Delta\}$ .

Burada da  $\delta(s, \Delta) = (s, \rightarrow)$  otomatik geçişi geçerlidir.

Bu makine sadece a işlemini yapar. Eğer  $a \in \Sigma$  ise a yazılır,  $a \in \{\leftarrow, \rightarrow\}$  ise sola veya sağa gidilir ve makine durur.

Yazma makinesi çok sık kullanılacağı için  $M_a$  yerine kısaca a kullanılır.

## Head-moving machines:

 $M_{\leftarrow}$  ve  $M_{\rightarrow}$  şeklindedir ve kısaca **L** (left) ve **R** (right) makinesi olarak gösterilir.

**Tanım:** Karmaşık TM'ler basit TM'leri (a, L, R) birleştirerek oluşturulabilir.

## Makine birleştirme kuralları:

- Makineler FA'daki durumlar gibidir ve durumların bağlanması şeklinde birleştirilir
- •Bir makineden diğerine yapılan **bağlantı** ilkinin **halt durumuna geçmesiyle** çalışır ve ikinciye geçilir.
- •İkinci makine başlangıç durumuyla çalışmaya başlar.

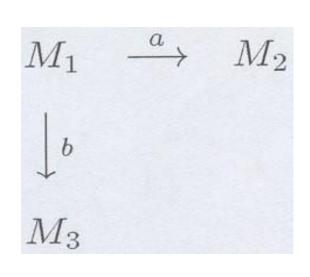
**Örnek:** Yandaki şekilde  $M_1$ ,  $M_2$  ve  $M_3$  Turing makinesidir.

 $M_1$  başlangıç durumunda çalışmaya başlar.

 $M_1$  halt durumuna geçince okunan sembol:

a ise  $M_2$  başlangıç durumunda çalışmaya başlar,

b ise  $M_3$  ba,5langıç durumunda çalışmaya başlar.



Örnek: iki R makinesi aşağıdaki gibi birleştirilsin.



- Bu makine okuma kafasını önce bir sağa geçirir ve okunan sembol a, b, ∆ veya ⊔ise bir sağa daha geçirir.
- Eger bir geçiş alfabedeki tüm sembolleri içerirse etiket yazılmadan  $R \to R$  şeklinde gösterilir. Daha da basitleştirilerek ise

RR veya R<sup>2</sup>

şeklinde gösterilebilir.

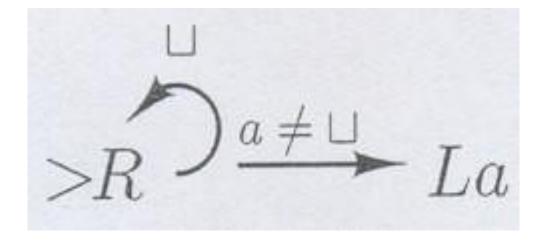
Örnek: Eger  $a \in \sum$  ise, birçok sembol kullanılan oklar yerine a şeklinde gösterim de kullanılabilir.



• Yukarıdaki şekilde soldaki makine  $\sqcup$  bulana kadar sağa gider ve  $R_{\sqcup}$  şeklinde gösterilir.

• Yukarıdaki sağdaki şekil de aynı işlemi ifade etmektedir. Ancak okunan a (sembolik ifade) sembolünün daha sonra kullanılmasını sağlamaktadır.

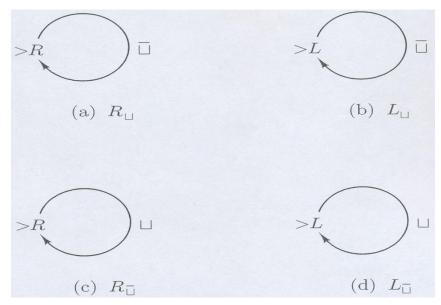
Örnek: Aşağıdaki makine bir sembol bulana kadar sağa gider ve bulduğu sembolü bir soldaki alana kopyalar.



La bir sola gitmeyi ve en son okunan  $a \in \sum$  sembolünü yazmayı ifade etmektedir.

Örnek: Aşagıdaki makineler hep sağa veya sola gider ve bir sembol arar.

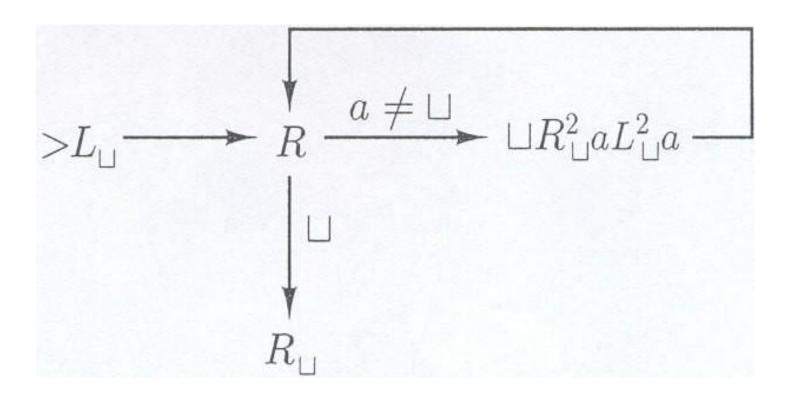
Aradığını bulur bulmaz çalışması sonlanır.



- (a)R<sub>□</sub>, sağa doğru tarama yapar ve ilk bulduğu boşlukta durur.
- (b)L<sub>□</sub>, sola doğru tarama yapar ve ilk bulduğu boşlukta durur.
- $(c)R_{\sqcup}$ , sağa doğru tarama yapar ve ilk bulduğu sembolde durur.
- $(d)L_{\perp}$ , sola doğru tarama yapar ve ilk bulduğu sembolde durur.

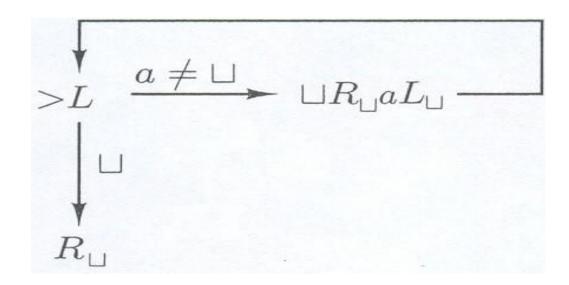
Örnek: Aşagıdaki kopyalama makinesi bir w stringini sağ kısmına kopyalar.

 $\square w \underline{\square} string'i için sonuç string'i <math>\square w \square w \underline{\square} olur.$ 

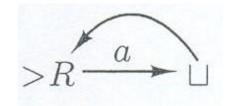


Örnek: Aşağıdaki sağa kaydırma makinesi bir w stringini bir sağa kaydırır.

 $\square w \underline{\square} string'i için sonuç string'i \square \square w \underline{\square} olur.$ 



Örnek: Aşağıdaki makine tape üzerindeki tüm a ları siler.



- Turing makinesinde işlemler için gerekli giriş string'i  $\Delta$  sembolünün sağına yazılır ve içinde boşluk sembolü yoktur.
- •Giriş string'inin sağındaki kısım tümüyle boşluk sembolüdür.

şeklindedir.

- Bundan sonraki örneklerde giriş string'i ile ∆ sembolü arasında bir boşluk sembolü
  (□) vardır.
- •Eger  $M = (K, \sum, \delta, s, H)$  bir Turing makinesi ve  $w \in (\sum \{ \sqcup, \Delta \})^*$  ise M makinesinin w girişi için başlangıç konfigürasyonu  $(s, \Delta \sqcup w)$

**Tanım**:  $M = (K, \sum, \delta, s, H)$  bir Turing makinesi

$$H = \{y, n\}$$

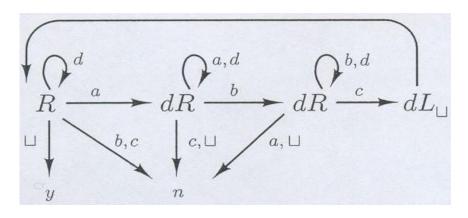
şeklinde iki tane halt state'e sahip olsun. Bunlar

y kabul konfigürasyonu (accepting configuration) ve

h red konfigürasyonu (rejecting configuration) olsun.

- •Eger  $w \in (\sum -\{ \sqcup, \Delta \})^*$  girişi için  $(s, \Delta \sqcup w)$  konfigürasyonu M makinesini accepting configuration'lardan birisinde sonlandırırsa w bu dile aittir, halting configuration'lardan birisinde sonlandırırsa dile ait değildir.
- M makinesi bir dili belirler (**decide**) ve
  - eğerw∈ L ise w string'ini kabul eder
  - eger w∉ L ise w string'ini red eder
- •Bir dili belirleyen bir TM varsa bu dil özyineliemeli (recursive) olarak adlandırılır.

 $\ddot{O}$ rnek:  $L = \{a^nb^nc^n: n\ 20\}$  dilini tanıyan Turing makinesi a,5 agıdadır.



- •M makinesi n döngü yapar. Her döngüde makine, girişin en solundan başlar ve ilk buldugu a yerine d, ikinci buldugu b yerine d ve üçüncü olarak buldugu c yerine d yazar.
- •Okuma kafası yeniden string'in en soluna gider.
- •Makine bir a ararken b veya c ye, b ararken c veya ⊔'ya, c ararken a veya ⊔'ya rastlarsa n durumuna gider.
- •Eger bir a ararken ⊔ gelirse (sağ kısmın tamamı d olmuştur) çalışmasını y durumuna geçerek sonlandırır.

**Tanım**:  $M = (K, \Sigma, \delta, s, \{h\})$  bir Turing makinesi ve  $\Sigma_0 \subseteq \Sigma - \{ L, \Delta \}$  ve  $w \in \Sigma_0$  olsun.

Eger M makinesi, w girişi için halt state'lere ulaş ıyorsa ve bazı y'ler için

$$(s, \Delta \sqcup w) \models^*_M(h, \Delta \sqcup y) ise,$$

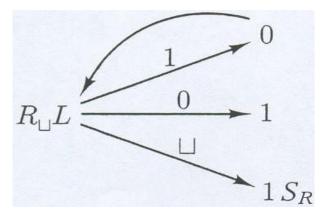
y durumu M makinesinin çıkışı olarak adlandırılır ve M(w) şeklinde gösterilir.

M(w) sadece makinenin halt durumuna ulaşması halinde tanımlıdır.

Eğer bir f fonksiyonu  $\sum_{0}$  dan  $\sum_{0}$  a tanımlı ve tüm  $w \in \sum_{0}$  için M(w) = f(w) ise M makinesi f fonksiyonunu hesaplar.

*M makinesinin çalışması bittiğinde tape üzerinde*  $\Delta \coprod f(w)$  *vardır ve bu fonksiyona özyinelemeli* (*recursive*) *denilir.* 

Örnek: Aşağıda binary olarak yazılmış sayının bir fazlasını hesaplayan bir TM görülmektedir. (succ(n) = n + 1)



- •M makinesi önce girişin en sağını bulur.
- •Sonra 1 gördüğü sürece sola gider ve her 1 değerini 0 olarak değiştirir.
- •ilk gördügü 0 yerine 1 yazarak çalışmasını sonlandırır.
- •Eğer sola giderken ⊔ sembolü görürse yerine 1 yazar ve tüm girişi sağa bir pozisyon shift ederek çalışmasını sonlandırır.

*Tanım:*  $M=(K, \Sigma, \delta, s, H)$  bir Turing makinesi,  $\Sigma_0 \subseteq \Sigma - \{ \sqcup, \Delta \}$ 

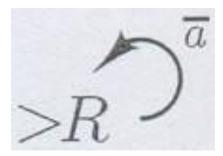
alfabe ve  $L \subseteq \sum_{0}^{*}$  olsun.

0

•Eger sadece w∈ L iken M makinesi halt durumuna geçerse, M makinesi L dilini yarı belirler (**semidecides**) denir.

•Bir dil bir TM tarafından semidecide ediliyorsa bu dil özyinelemeli -sıralı (**recursively enumerable**) olarak adlandırılır.

Örnek:  $L=\{w \in \{a,b\}^*: w \text{ içinde en az bir a vardır}\}$  şeklinde tanımlı bir dil aşağıdaki TM tarafından semidecide edilir.



- • $w \in \{a, b\}^*$  girişi için makine  $(q_0, \Delta \sqcup w)$  başlangıç konfigürasyonundan çalışmaya başladığında sağa doğru ilk a okuduğunda çalışmasını sonlandırır.
- •Eger a bulamazsa sonsuza kadar çalışır ve hiçbir zaman halt durumuna ulaşamaz.
- M makinesi L dilini semidecideyapar ve L recursively enumarable dildir.