# Lexikon für die Theoretische Informatik

Felix Ichters, Lukas Dzielski\* Sommersemester 2023

Begleitmaterial mit den wichtigsten Definitionen und Aufgabenstellungen zur Vorlesung 'Einführung in die Theoretische Informatik'.

<sup>\*</sup>Universität Heidelberg

# Inhaltsverzeichnis

I.	Definitionen	3
1.	Homomorphismus	3
2.	Längenlexikographische Ordnungen	3
3.	bin(i)	3
4.		3 4 4 4 5 5 5 5 5 6 6 6 7 7 7 7 7 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8
II.	Aufgabenstellungen	8

# Teil I.

# Definitionen

# 1. Homomorphismus

Für Sprachen L, M heißt eine Funktion  $\varphi: L \to M$  Homomorphismus von Sprachen, wenn gilt:

$$\varphi(uv) = \varphi(u)\varphi(v)$$

# 2. Längenlexikographische Ordnungen

Es gilt  $u \leq_{llex} v$  wenn eine der folgenden Bedingungen erfüllt ist:

- 1. |u| < |v|
- 2. |u| = |v| und ist  $i \in [|u|]$  minimal mit  $u(i) \neq v(i)$ , so gilt  $u(i) \leq v(i)$

# 3. bin(i)

bin(i) ist die Funktion für das in Längenlexikopraphischer Reihnfolge i + 1-te Binärwort. 1bin(i) beschreibt die Binärdarstellung von i + 1.

# 4. Turingmaschiene

Eine k-Band Turingmaschiene ist ein Tupel

$$M = (Q, \Sigma, \Gamma, \Delta, s, F)$$

- ullet Q ist die endliche Zustandsmenge
- $\bullet$   $\Sigma$  ist das Eingabealphabet
- $\Gamma$  das Bandalphabet mit  $\Sigma \subseteq \Gamma$  und  $\square \in \Gamma \backslash \Sigma$
- $\Delta \subseteq Q \times \Gamma^k \times Q \times \Gamma^k \times \{L, S, R\}^k$  die Übergangsrelation
- $s \in Q$  der Startzustand
- $F \subseteq Q$  die Menge der akzeptierten Zustände

Die Elemente von  $\Delta$  heißen Instruktionen, eine Instruktion sieht wie folgt aus:

$$(q, a_1, \ldots, a_k, q', a'_1, \ldots, a'_k, B_1, \ldots, B_k)$$

Eine TM ist eine DTM, wenn es  $\forall b \in Q \times \Gamma^k$  höchstens eine Instruktion  $i \in \Delta$  mit Bedingungsteil b gibt

# 4.1. Konfiguration

Eine Konfiguration einer k-TM (4) ist ein Tupel

$$C = (q, w_1, \dots, w_k, p_1, \dots, p_k) \in Q \times (\Gamma^*)^k \times \mathbb{N}^k$$

Die Startkonfiguration zur Eingabe  $(u_1, \ldots, u_n) \in (\Sigma^*)^n$  mit  $n \in \mathbb{N}$ , ist die Konfiguration

$$start(u_1,\ldots,u_n)=(s,u_1\square u_2\square\ldots\square u_n,\square,\ldots,\square,1,\ldots,1)$$

Die Stoppkonfiquartion ist die Konfiguration zu der es keine Nachfolgekonfiquation gibt

# 4.1.1. Nachfolgekonfiguration

Für Konfigurationen  $C = (q, w_1, \dots, w_k, p_1, \dots, p_k)$  und  $C' = (q', w'_1, \dots, w'_k, p'_1, \dots, p'_k)$  einer k-TM, ist die Konfiguration C' Nachfolgekonfiguration von C, wenn es eine Instruktion

$$(q, w_1(p_1), \dots, w_k(p_k), q', a'_1, \dots, a'_k, B_1, \dots, B_k) \in \Delta$$

gibt sodass

$$w_{i} = \begin{cases} \Box a'_{i}w_{i}(2) \dots w_{i}(|w_{i}|) & \text{falls } p_{i} = 1 \text{ und } B_{i} = L \\ w_{i}(1) \dots w_{i}(|w_{i}| - 1)a'_{i}\Box & \text{falls } p_{i} = |w_{i}| \text{ und } B_{i} = R \\ w_{i}(1) \dots w_{i}(p_{1} - 1)a'_{i}w_{i}(p_{i} + 1) \dots w_{i}(|w_{i}|) & \text{sonst} \end{cases}$$

und

$$w_i = \begin{cases} 1 & \text{falls } p_i = 1 \text{ und } B_i = L \\ p_i - 1 & \text{falls } p_i \ge 2 \text{ und } B_i = L \\ p_i & \text{falls } B_i = S \\ p_i + 1 & \text{falls } B_i = R \end{cases}$$

für alle  $i \in [k]$  gelten.

# 4.2. Rechnung

Es bezeichne  $\to_M$  die Relation auf der Menge der Konfigurationen einer k-TM M, sodass  $C \to_M C'$  falls C, C' Konfigurationen von M sind wobei C' eine Nachfolgekonfiguration von C ist.

Eine **endliche partielle Rechnung** ist eine endliche Folge  $C_1, \ldots, C_n$  von Konfigurationen von M mit  $C_i \to_M C_{i+1} \forall i \in [n-1]$ .

Eine unendlich partielle Rechnung ist eine unendliche Folge  $C_1, C_2, \ldots$  von Konfigurationen von M mit  $C_i \to_M C_{i+1} \forall i+1 \in \mathbb{N}$ . Eine Rechnung zur Eingabe  $(w_1, \ldots, w_n) \in (\Sigma^*)^n$  mit  $n \in \mathbb{N}$  ist ein unendlich partielle Rechnung  $start_M(w_1, \ldots, w_n) = C_1, C_2, \ldots, C_m$ .

## 4.3. Total

Totale TMs, sind TMs die bei jeder Eingabe immer anhalten. Alle Rechnungen müssen endlich sein.

# 4.4. Akzeptierte Sprache

Eine Stoppkonfiguration ist akzeptiert, wenn  $q \in F$ .

Die akzeptierte Sprache L(M) ist die Sprache über dem Alphabet  $\Sigma$ , so dass  $\forall w \in \Sigma^*$  genau dann  $w \in L(M)$  gilt, wenn es eine endliche Rechnung  $C_1, \ldots, C_n$  zur Eingabe w gibt, bei der  $C_n$  eine akzeptierte Stoppkonfiguartion ist.

Für nicht-deterministische Tms heißt das, dass es für die Wörter in der akzeptierten Sprache nur mind. eine in einer akzeptierten Stoppkonfiguartion endende endliche Rechnungen zur Eingabe w geben muss.

Für Wörter w die nicht in L(M) sind, sind alle Rechnung von M zur Eingabe am Ende nicht in einer akzeptierten Stoppkonfiguartion oder unendlich

#### 4.5. Entscheidbar

Eine Sprache L ist genau dann entscheidbar, wenn es eine totale k-TM mit L(M) = L gibt.

#### 4.6. Rekursiv aufzählbar

Eine Sprache L ist genau dann rekursiv aufzählbar, wenn es eine k-TM mit akzeptierter Sprache L gibt.

# 4.7. Ausgabe

Die Ausgabe  $out_M(C)$  bei Konfiguration C ist das Präfix  $w \sqsubseteq w_1(p_1) \dots w_1(|w_1|)$  max. Länge mit  $w \in (\Gamma \setminus \{\Box\})^*$ .

Also das längst mögliche Wort, dass auf Band 1 rechts vom Lesekopf steht und nicht □ enthält.

### 4.8. Berechnete Funktion

Sei M eine k-DTM. Die von M berechnete n-äre partielle Funktion  $\varphi_M$  ist die partielle Funktion:

$$\varphi_M: (\Sigma^*)^n \leadsto (\Gamma \setminus \{\Box\})^*$$

sodass folgendes gilt:

- 1. Ist die Rechnung zur Eingabe  $w_1, \ldots, w_n$  die endliche Rechnung  $C_1, \ldots, C_m$  so gilt  $\varphi_M(w_1, \ldots, w_n) = out_M(C_m)$
- 2. Ist die Rechnung zur Eingabe  $w_1, \ldots, w_n$  unendlich, so gilt  $\varphi_M(w_1, \ldots, w_n) \uparrow$

Nur deterministische TMs können Funktionen berechnen.

#### 4.9. Partiell Berechnbar

Für  $\Sigma$ ,  $\Gamma$  und eine partielle Funktion  $U: \Sigma^* \leadsto \Gamma^*$  ist  $\varphi$  berechenbar, wenn es ein  $k \in \mathbb{N}$  gibt und eine k-DTM M mit  $\varphi_M = \varphi$  gibt.

Ist  $\varphi$  total und partiell berechenbar, so ist  $\varphi$  berechenbar.

## 4.10. Charakteristische Funktion

Sei L eine Sprache über dem Alphabet  $\Sigma$ .

- 1. Die charakteristische Funktion von L als Sprache über  $\Sigma$  ist die Funktion  $\mathbb{1}_L: \Sigma^* \to \{0,1\}$  mit  $\mathbb{1}_L(w) = 1 \ \forall w \in L \ \text{und} \ \mathbb{1}_L(w) = 0 \ \forall w \in \Sigma^* \backslash L.$
- 2. Die partiell charakteristische Funktion von L als Sprache über  $\Sigma$  ist die partielle Funktion  $\chi_L: \Sigma^* \leadsto \{1\}$  mit  $\chi_L(w) = 1 \ \forall w \in L \ \text{und} \ \chi_L(w) \uparrow \forall w \in \Sigma^* \backslash L.$

#### 4.11. Normiet

Eine 1-DTM M heißt normiert, wenn Q=0,...,n für ein  $n \in \mathbb{N}_0$ ,  $\Sigma = \{0,1\}$ ,  $\Gamma = \{\square,0,1\}$ ,  $\Delta = 0$ ,  $F = \{s\}$ .

Alle TMs mit Eingabealphabet 0,1 lassen sich mit folgenden Schritten in eine normierte TM mit gleicher erkannter Sprache und gleicher berechneten Funktion umwandeln.

• Von nicht-Determinismus zu Determinismus

Eine DTM kann die Rechnungen einer nicht-Deterministischen TM parallel im Sinne von abwechselnd schrittweise durchführen um schließlich das Verhalten der simulierten TM zu imitieren. Das entspricht einer Breitensuche im Rechnungsbaum.

• Von mehreren Bändern zu einem Band

Intuitiv können k Bänder auf einem Band simuliert werden, indem die Felder des einen Bandes in k-Teilfelder unterteilt werden, die jeweils die gleichen Bandalphabetbuchstaben wie zuvor als Beschriftung zulassen und es zudem erlauben zu notieren, dass der simulierte Kopf des simulierten Bandes dort steht.

• Von beliebigem Bandalphabet zu  $\{\Box, 0, 1\}$ 

Andere Bandalphabete können bei einem Alphabet Wechsel zum Bandalphabet  $\{\Box,0,1\}$  simuliert werden, indem mehrere nebeneinander liegende Felder verwendet werden um ein Symbol des vorigen Bandalphabets durch ein Binärwort zu beschreiben . Die TM liest stets nur ein Feld, es wird daher also nötig sein die Zustandsmenge so zu erweitern, dass angrenzende Felder im Zustand gespeichert werden können.

#### 4.12. Code

Wir betrachten die Funktion code mit geeigneter Definitionsmenge und Zielmenge  $\{0,1\}$ .

• Codieren der Bewegungsrichtung

$$code(L) = 10$$
  
 $code(S) = 00$   
 $code(R) = 01$ 

• Codieren der einzelnen Instruktionen

$$I = (q, a, q', a', B)$$

$$code(I) = 0^{|bin(q)|} 1bin(q) a 0^{|bin(q')|} 1bin(q') a' code(B)$$

• Codieren des Instruktinssatzes

$$code(\Delta) = code_1(\Delta) \dots code_{|\Delta|}(\Delta)$$

• Codieren der normierten TM

$$code(M) = 0^{|bin(n)|} 1bin(n)code(\Delta)$$

Jede normierte TM hat einen Code und zwei verschiedene niemals den gleichen. Die Sprache der TMs ist entscheidbar.

# 4.13. Standardaufzählung

Sei  $\hat{w}_0, \hat{w}_1, \ldots$  die Aufzählung aller Codes normierter TMs in längenlexikopraphischer Ordnung. Für

 $e \in \mathbb{N}$  sei  $\mathcal{M}_e$  die durch  $\hat{w}_e$  codierte TM und für  $n \in \mathbb{N}$  sei  $\Phi_e^n : \mathbb{N}_0^n \to \mathbb{N}_0$  die von  $\mathcal{M}_e$  berechnete n-äre partielle Funktion.

Für  $n \in \mathbb{N}$  heißt die Folge  $(\Phi_e^n)_e \in \mathbb{N}$  Standardaufzählung der n-ären partiell berechenbaren Funktion. Für  $n \in \mathbb{N}$  und eine partiell berechenbare n-äre partielle Funktion  $\varphi : \mathbb{N}_0^n \to \mathbb{N}_0$  heißt jede Zahl  $e \in \mathbb{N}_0$  mit  $\Phi_e^n = \varphi$  Index von  $\varphi$ .

## 4.14. U

Es bezeichne  $\mathcal{U}$  die normierte TM, bei Eingabe  $(e, x_1, \ldots, x_n) \in \mathbb{N}_0^{n+1}$  wobei  $n \in \mathbb{N}$  die normierte TM  $\mathcal{M}_e$  bei Eingabe  $x_1, \ldots, x_n$  simuliert und falls diese terminiert die Asugabe der Simulation ausgibt.

# 4.15. Universell

Eine DTM  $\mathcal{U}$  heßt universell, wenn es für alle  $n \in \mathbb{N}$  und alle partiell berechenbaren Funktionen  $\varphi : \mathbb{N}_0^n \leadsto \mathbb{N}_0$  ein  $e \in \mathbb{N}_0$  gibt, sodass  $mathcalU(e, x_1, \dots, x_n) = \varphi(x_1, \dots, x_n)$  für alle  $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{N}_0$  gilt.

# **4.16.** $s_n^m - Theorem$

Für alle  $m, n \in \mathbb{N}$  existiert eine berechenbare Funktion  $s_n^m : \mathbb{N}_0^{m+1} \to \mathbb{N}_0$  mit

$$\Phi_e^{m+n}(x_1,\ldots,x_m,y_1,\ldots,y_n) = \Phi_{s_n^m(e,x_1,\ldots,x_m)}^n(y_1,\ldots,y_n)$$

für alle  $e, x_1, \ldots, x_m, y_1, \ldots, y_n \in \mathbb{N}_0$ .

# 4.17. Diagonales Halteproblem

Die Menge  $H_{diag} := \{e \in \mathbb{N}_0 : \Phi_e(e) \downarrow \}$  heißt diagonales Halteproblem. Das diagonale Halteproblem ist rekursiv aufzählbar, jedoch nicht entscheidbar.

# 4.18. m-Reduktion

Für eine Sprache A über einem Alphabet  $\Sigma$  und eine Sprache B über einem Alphabet  $\Gamma$  ist A genau dann many-one-reduzierbar, auch m-reduzierbar, auf B, kurs  $A \leq_m B$ , wenn es eine berechenbare Funktion  $f: \Sigma^* \to \Gamma^*$  gibt, so dass

$$w \in A \Leftrightarrow f(w) \in B$$

für alle  $w \in \Sigma^*$  gilt.

- 4.19. Postsches Korrespondenzproblem
- 4.20. Fixpunkt
- 4.21. Indexmenge

# Teil II. Aufgabenstellungen