



Configuración de MT: w_1, q, w_2
 ↳ estado en el que se encuentra la máquina.

Las reglas se aplican sobre configuraciones:

$$q a \rightarrow b q' : \begin{cases} \text{estado} == q \\ \text{símbolo} == a \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \text{símbolo} = b \\ \text{cabecera} \text{ movido a la derecha} \\ \text{estado actual} = q' \end{cases}$$

cambiando a por b + mover hacia la derecha

• derecha: $qa \rightarrow bq'$

• no mover: $qa \rightarrow q'b$

• Izquierda: $aq \rightarrow q'a'b$

Puede ser cualquier símbolo $\in \Gamma$

Lenguaje reconocido por Máquina Turing: $L(M) = \{w \in \Sigma^* \mid \exists w_1, w_2 \in \Gamma^*, m \in \mathbb{N} : D w b^m \xrightarrow{\delta} s w_1 q_F w_2\}$

Función computada por Máquina Turing: $f_M(x) = y$ (y es imagen de x)

Si entra x_1 , deja el resto y en la cinta en un estado aceptador

- Dominio(f_M) = $L(M)$
- $f_M(x) \downarrow$: imagen de x está definida $\equiv \exists y : f_M(x) = y \equiv x \in L(M) \equiv x$ es una palabra del lenguaje reconocido por M .
- configuración es terminal si no se le puede aplicar ninguna regla. $[w = \text{config. aceptada} \Rightarrow w = \text{config. terminal}]$
- $M(x) \downarrow \equiv \exists m \in \mathbb{N}, w = \text{config. terminal} \mid D x b^m \xrightarrow{\delta} s^* w$
- $f_M(x) \downarrow \Rightarrow M(x) \downarrow$
- $f_M(x) \downarrow \Rightarrow$ con $M(x)$ devolvemos $f(x)$.

DECIBILIDAD

$$\cdot L \in \text{DEC} \equiv \exists M \in TM \mid L(M) = L \wedge M \text{ para com cualquier entrada}$$

\hookrightarrow El lenguaje L lo reconoce un TM y éste para com cualquier entrada.

$$C \subseteq \mathbb{N} : \begin{cases} \cdot C \in \text{DEC} \equiv \exists x \mid \text{Dom}(f_x) = C \wedge \forall y : f_x(y) \downarrow \\ \cdot C \in \text{semi-DEC} \equiv \exists x \mid L_x = C \end{cases}$$

$$\cdot L \in \text{semi-DEC} \equiv \exists M \in TM \mid L(M) = L \quad (\text{La máquina } M \text{ puede no parar com aquellas entradas } w \notin L)$$

COMPUTABILIDAD

$$\cdot f \text{ computable} \equiv \exists M \in TM : f_M = f$$

(f: $\mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$)

\hookrightarrow Hay un TM que implementa/computa la función f.

$$\cdot f \text{ es computable} \equiv \exists x \mid f_x = f$$

$$K = \{x \mid M_K(x) \downarrow\} \notin \text{DEC}$$

- Supón K decíble.
- M_K decide K .
- $M_m = \begin{cases} \text{Entrada } x \\ \quad \text{Si } M_K(x) \text{ acepta entonces nos colgamos.} \\ \quad \text{Si } M_K(x) \text{ rechaza entonces parar.} \end{cases}$

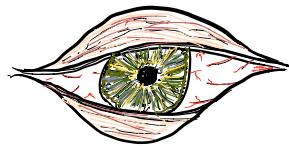
• Para $M_m(m)$:

puedo probar que $\begin{cases} \cdot M_m(m) \downarrow \Rightarrow m \in K \Rightarrow M_K(m) \text{ acepta} \Rightarrow M_m(m) \uparrow \\ \cdot M_m(m) \uparrow \Rightarrow m \notin K \Rightarrow M_K(m) \text{ rechaza} \Rightarrow M_m(m) \downarrow \end{cases}$ contradicción $\Rightarrow K \notin \text{DEC}$

APUNTES DE CLASE

TM acepta un m^{te} $x \in \Sigma^*$ si

- entrada = config inicial + x escrit a la cinta
- arriba a una configuració final



$$L(M) = \{x \mid M \text{ acepta } x\}$$

$M(x) \downarrow \rightarrow$ para com entrada x

$M(x) \uparrow \rightarrow$ NO para com entrada x

TM es de parada segura si M para com cualquier entrada.

Una TM, M_i computa $f \quad \forall x \in \Sigma^*$

- $M_i(x) \downarrow$ i d^eixa la imatge $f(x)$ si est^a definida en x .
- $M_i(x) \uparrow$ si x est^a indefinida.

$$K = \{i \mid M_i(i) \downarrow\} \quad \text{HALT} = \{$$

$M(i) :$

- simular $M_i(i)$;
- return true;

$$K \leq L_q$$

$$f(x) = p + \text{f.} \quad x \in K \Leftrightarrow p \in L_q$$

↓
p

$$M_p : \begin{cases} \text{inputy} \\ \text{si } M_x(x) \downarrow \text{en } y \text{ passos} \\ \text{ACC.} \\ \text{inizio RFB.} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} x \notin K &\Rightarrow \forall y \quad M_x(x) \uparrow \\ &\Rightarrow \nexists y \quad M_p(y) \\ &\quad \text{RFB} \\ &\Rightarrow \text{Dom } \varphi_p = \emptyset \\ &\Rightarrow |\text{Dom } \varphi_p| = 0 \\ &\Rightarrow p \notin L_q \end{aligned}$$

$x \in K \Rightarrow \exists^{y_0} M_x(x) \downarrow \text{en } y_0 \text{ passos}$
 $\Rightarrow \forall y \geq y_0 \quad M_x(x) \downarrow \text{en } y \text{ passos}$
 $\Rightarrow M_p(y_0) \text{ ACC.}$
 $M_p(y_0+1) \text{ ACC.}$
 $\Rightarrow |\text{Dom } \varphi_p| \geq 2$
 $\Rightarrow p \in L_q$

Ambriz