

# Automi e Linguaggi Formali

## Parte 12 – Varianti di macchine di Turing

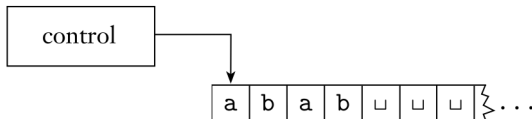
Davide Bresolin  
Ultimo aggiornamento: 25 aprile 2021



UNIVERSITÀ  
DEGLI STUDI  
DI PADOVA

## 1 Varianti di macchine di Turing

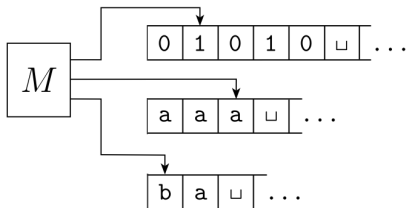
- Esistono **definizioni alternative** delle macchine di Turing
- Chiamiamo **varianti** queste alternative
- Tutte le varianti “ragionevoli” riconoscono **la stessa classe di linguaggi**
- Le Turing machine sono un modello **robusto**



- è una TM con un nastro **infinito solo verso destra**
- l'input si trova **all'inizio del nastro**
- la testina parte dalla **posizione più a sinistra del nastro**
- se  $M$  tenta di spostare la testina a sinistra quando si trova nella prima cella del nastro, allora **la testina rimane ferma**

## Theorem

- 1** *Per ogni TM a nastro semi-infinito esiste una TM a nastro infinito equivalente.*
- 2** *Per ogni TM a nastro infinito esiste una TM a nastro semi-infinito equivalente.*



- è una TM con  $k$  nastri semi-infiniti
- $k$  testine di lettura e scrittura
- l'input si trova sul nastro 1
- ad ogni passo scrive e si muove **simultaneamente** su tutti i nastri

- funzione di transizione:

$$\delta : Q \times \Gamma^k \mapsto Q \times \Gamma^k \times \{L, R\}^k$$

$$\delta(q_i, a_1, \dots, a_k) = (q_j, b_1, \dots, b_k, L, R, \dots, L) :$$

- se lo stato è  $q_i$  e le testine leggono  $a_1, \dots, a_k$
- allora scrivi  $b_1, \dots, b_k$  sui  $k$  nastri
- muovi ogni testina a sinistra o a destra come specificato

## Theorem

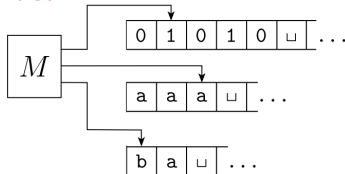
*Per ogni TM multinastro esiste una TM a singolo nastro equivalente.*



## Theorem

*Per ogni TM multinastro esiste una TM a singolo nastro equivalente.*

### Idea:



■  $S$  simula  $M$

■ i nastri sono separati da #

■ un punto sopra un simbolo indica la posizione della testina



$S =$  "Su input  $w = w_1 \dots w_n$ :

$S =$  “Su input  $w = w_1 \dots w_n$ :

- 1 Inizializza il nastro per rappresentare i  $k$  nastri:

$$\# \overset{\bullet}{w}_1 w_2 \dots w_n \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \dots \#$$

$S =$  “Su input  $w = w_1 \dots w_n$ :

- 1 Inizializza il nastro per rappresentare i  $k$  nastri:

$$\# \overset{\bullet}{w}_1 w_2 \dots w_n \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \dots \#$$

- 2 Per simulare una mossa di  $M$ , scorri il nastro per determinare i simboli puntati dalle testine virtuali

$S =$  “Su input  $w = w_1 \dots w_n$ :

- 1 Inizializza il nastro per rappresentare i  $k$  nastri:

$$\# \overset{\bullet}{w_1} w_2 \dots w_n \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \dots \#$$

- 2 Per simulare una mossa di  $M$ , scorri il nastro per determinare i simboli puntati dalle testine virtuali
- 3 Fai un secondo passaggio del nastro per aggiornare i nastri virtuali secondo la funzione di transizione di  $M$

$S$  = “Su input  $w = w_1 \dots w_n$ :

- 1 Inizializza il nastro per rappresentare i  $k$  nastri:

$$\# \overset{\bullet}{w}_1 w_2 \dots w_n \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \dots \#$$

- 2 Per simulare una mossa di  $M$ , scorri il nastro per determinare i simboli puntati dalle testine virtuali
- 3 Fai un secondo passaggio del nastro per aggiornare i nastri virtuali secondo la funzione di transizione di  $M$
- 4 Se  $S$  sposta una testina virtuale a destra su un  $\#$ , allora  $M$  ha spostato la testina sulla parte vuota del nastro. Scrivi un  $\sqcup$  e sposta il contenuto del nastro di una cella a destra

$S$  = “Su input  $w = w_1 \dots w_n$ :

- 1 Inizializza il nastro per rappresentare i  $k$  nastri:

$$\# \overset{\bullet}{w}_1 w_2 \dots w_n \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \overset{\bullet}{\sqcup} \# \dots \#$$

- 2 Per simulare una mossa di  $M$ , scorri il nastro per determinare i simboli puntati dalle testine virtuali
- 3 Fai un secondo passaggio del nastro per aggiornare i nastri virtuali secondo la funzione di transizione di  $M$
- 4 Se  $S$  sposta una testina virtuale a destra su un  $\#$ , allora  $M$  ha spostato la testina sulla parte vuota del nastro. Scrivi un  $\sqcup$  e sposta il contenuto del nastro di una cella a destra
- 5 Ripeti da 2

## Corollary

*Un linguaggio è Turing-riconoscibile se e solo se esiste una macchina di Turing **multinastro** che lo riconosce.*



## Corollary

*Un linguaggio è Turing-riconoscibile se e solo se esiste una macchina di Turing **multinastro** che lo riconosce.*

- ⇒ Un linguaggio è Turing-riconoscibile se è riconosciuto da una TM con un solo nastro, che è un caso particolare di TM multinastro

## Corollary

*Un linguaggio è Turing-riconoscibile se e solo se esiste una macchina di Turing **multinastro** che lo riconosce.*

- ⇒ Un linguaggio è Turing-riconoscibile se è riconosciuto da una TM con un solo nastro, che è un caso particolare di TM multinastro
- ⇐ Costruzione precedente

- Una TM non deterministica ha **più strade possibili** durante la computazione
- Consideriamo macchine con un solo nastro semi-infinito
- La funzione di transizione è:

$$\delta : Q \times \Gamma \mapsto 2^{(Q \times \Gamma \times \{L, R\})}$$

- la computazione è un **albero** che descrive le scelte possibili
- la macchina accetta se **esiste un ramo** che porta allo stato di accettazione

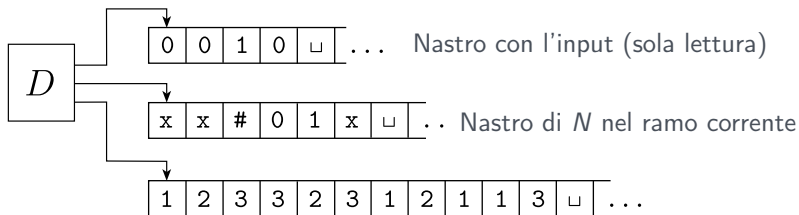
## Theorem

*Per ogni TM non deterministica esiste una TM deterministica equivalente.*

## Theorem

*Per ogni TM non deterministica esiste una TM deterministica equivalente.*

**Idea:**



Il terzo nastro tiene traccia delle scelte non deterministiche

## Corollary

*Un linguaggio è Turing-riconoscibile se e solo se esiste una macchina di Turing **non deterministica** che lo riconosce.*

## Corollary

*Un linguaggio è Turing-riconoscibile se e solo se esiste una macchina di Turing **non deterministica** che lo riconosce.*

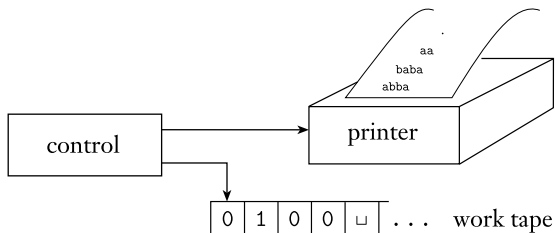
- ⇒ Un linguaggio è Turing-riconoscibile se è riconosciuto da una TM deterministica, che è un caso particolare di TM non deterministica

## Corollary

*Un linguaggio è Turing-riconoscibile se e solo se esiste una macchina di Turing **non deterministica** che lo riconosce.*

- ⇒ Un linguaggio è Turing-riconoscibile se è riconosciuto da una TM deterministica, che è un caso particolare di TM non deterministica
- ⇐ Costruzione precedente





- **Enumeratore:** macchina di Turing + stampante
- Un enumeratore  $E$  inizia con **nastro vuoto**
- Di tanto in tanto, **invia una striga alla stampante**
- Linguaggio **enumerato** da  $E$ : tutte le stringhe stampate
- $E$  può generare le stringhe in qualsiasi ordine, anche con ripetizioni

## Theorem

*Un linguaggio è Turing-riconoscibile se e solo se esiste un enumeratore che lo enumera*

## Theorem

*Un linguaggio è Turing-riconoscibile se e solo se esiste un enumeratore che lo enumera*

**Idea:** dobbiamo mostrare che

- se esiste un enumeratore  $E$ , allora esiste una TM  $M$  che riconosce lo stesso linguaggio
- se esiste una TM  $M$  che riconosce il linguaggio, allora possiamo costruire un enumeratore

- Una macchina di Turing con “resta ferma” invece di “muovi a sinistra”
- Funzione di transizione:  $\delta : Q \times \Gamma \mapsto Q \times \Gamma\{S, R\}$
- Ad ogni passo, la TM può lasciare ferma la testina o muoverla a destra
- Non può muoversi a sinistra!

- Esistono altri modelli di computazione universali
- Alcuni sono molto simili alle macchine di Turing
- Altri sono molto diversi
- Hanno tutti una caratteristica comune:
  - accesso senza restrizioni ad una memoria illimitata
- Sono tutti equivalenti tra loro!