

# Equivalenza tra 2-PDA e Macchine di Turing

## Teorema Principale

**Teorema:** I 2-PDA sono computazionalmente equivalenti alle Macchine di Turing.

**Formalmente:**  $L(2\text{-PDA}) = L(TM) = L(RE)$  (linguaggi ricorsivamente enumerabili)

## Definizioni Preliminari

### k-PDA

Un **k-PDA** è una tupla  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$  dove:

- $Q$ : insieme finito di stati
- $\Sigma$ : alfabeto di input
- $\Gamma$ : alfabeto delle pile (stack alphabet)
- $\delta: Q \times \Sigma \cup \{\epsilon\} \times \Gamma^k \rightarrow P(Q \times \Gamma^k)$  (funzione di transizione)
- $q_0 \in Q$ : stato iniziale
- $Z_0 \in \Gamma$ : simbolo iniziale delle pile
- $F \subseteq Q$ : stati finali

### Gerarchia dei k-PDA

- **0-PDA**  $\equiv$  **NFA** (automi a stati finiti non deterministici)
- **1-PDA**  $\equiv$  **PDA** (automi a pila convenzionali)
- **k-PDA** per  $k \geq 2$

## Dimostrazione dell'Equivalenza

### Direzione 1: 2-PDA $\subseteq$ TM

**Lemma 1:** Ogni linguaggio riconosciuto da un 2-PDA può essere riconosciuto da una TM.

**Dimostrazione:** Simulazione diretta. Data una TM  $M_{TM}$ , simuliamo il 2-PDA  $M_{2PDA}$  su  $M_{TM}$  mantenendo:

- Stati del 2-PDA negli stati interni della TM
- Le due pile sui due lati del nastro della TM (separate da un marcatore)
- Simulazione delle operazioni push/pop con movimenti del nastro

La simulazione è algoritmica e sempre terminante se il 2-PDA termina.  $\square$

## Direzione 2: $TM \subseteq 2\text{-PDA}$ (Costruzione Principale)

**Lemma 2:** Ogni linguaggio riconosciuto da una TM può essere riconosciuto da un 2-PDA.

**Idea Chiave:** Simulare il nastro infinito della TM usando due pile.

## Rappresentazione del Nastro

Per una configurazione del nastro TM:

... b b a<sub>1</sub> a<sub>2</sub> a<sub>3</sub> [a<sub>4</sub>] a<sub>5</sub> a<sub>6</sub> b b ...

↑

testina

Rappresentiamo con due pile:

- **Pila Sinistra ( $S_1$ ):** contenuto a sinistra della testina (invertito)
- **Pila Destra ( $S_2$ ):** contenuto dalla testina in poi

$S_1: [a_3, a_2, a_1, b, b, \dots]$  (top =  $a_3$ )  
 $S_2: [a_4, a_5, a_6, b, b, \dots]$  (top =  $a_4$ )

## Costruzione Formale

**Dato:** TM  $M = (Q_{TM}, \Sigma, \Gamma, \delta_{TM}, q_0, b, F_{TM})$

**Costruiamo:** 2-PDA  $M' = (Q', \Sigma, \Gamma', \delta', q_0', Z_0, F')$

**Stati:**  $Q' = Q_{TM} \cup \{q_0', q_{move\_R}, q_{move\_L}\}$

**Alfabeto delle pile:**  $\Gamma' = \Gamma \cup \{Z_0\}$

## Algoritmo di Simulazione

## Fase 1: Inizializzazione

$$\delta'(q_0', w_1, Z_0, Z_0) = (q_0, Z_0, w_1 Z_0)$$

Input  $w = w_1w_2...w_n$  va in  $S_2$ ,  $S_1$  rimane vuota.

## Fase 2: Simulazione delle Transizioni

Per ogni transizione TM:  $\delta_{\text{TM}}(q, a) = (q', a', D)$

**Caso D = R (movimento destro):**

$$\delta'(q, \epsilon, X, a) = (q\_move\_R, Xa', Y) \text{ se } S_2.top = a$$
$$\delta'(q\_move\_R, \epsilon, X, Y) = (q', X, Y)$$

### Caso D = L (movimento sinistro):

$$\delta'(q, \epsilon, a, Y) = (q\_move\_L, X, a'Y) \text{ se } S_1.top = a$$
$$\delta'(q\_move\_L, \epsilon, X, Y) = (q', X, Y)$$

### Caso D = S (stazionario):

$$\delta'(q, \epsilon, X, a) = (q', X, a') \text{ se } S_2.top = a$$

### Gestione dei Blank

Quando una pila diventa vuota, assumiamo simboli blank infiniti:

$$\delta'(q, \epsilon, X, Z_0) = (q', X, bZ_0) \quad // S_2 \text{ vuota} \rightarrow \text{aggiungi blank}$$
$$\delta'(q, \epsilon, Z_0, Y) = (q', bZ_0, Y) \quad // S_1 \text{ vuota} \rightarrow \text{aggiungi blank}$$

## Correttezza della Costruzione

### Invariante Fondamentale

**Invariante:** Ad ogni passo, la configurazione  $(S_1, S_2)$  rappresenta esattamente il contenuto del nastro TM nella posizione corrente della testina.

### Teorema di Correttezza

**Teorema:**  $M'$  accetta  $w \iff M$  accetta  $w$

#### Dimostrazione:

- $\rightarrow$ : Se  $M$  accetta  $w$ , esiste una computazione accettante. La simulazione preserva ogni transizione, quindi  $M'$  raggiungerà lo stato finale corrispondente.
- $\leftarrow$ : Se  $M'$  accetta  $w$ , ogni passo corrisponde a una transizione valida di  $M$ , quindi  $M$  accetterà  $w$ .

## Conseguenze Teoriche

### Corollario 1: Complessità Computazionale

2-PDA possono simulare qualsiasi algoritmo (come le TM), ma con overhead polinomiale nella simulazione delle operazioni di nastro.

### Corollario 2: Problema della Fermata

Il problema della fermata per 2-PDA è indecidibile (ereditato dalle TM).

### Corollario 3: Linguaggi Context-Sensitive

2-PDA riconoscono strettamente più dei linguaggi context-free:

$$L(\text{REG}) \subsetneq L(\text{CFL}) \subsetneq L(\text{CSL}) \subsetneq L(2\text{-PDA}) = L(\text{RE})$$

### Esempio Concreto

**Linguaggio:**  $L = \{a^n b^n c^n \mid n \geq 1\}$

Questo linguaggio non è context-free ma è riconoscibile da un 2-PDA:

1. Pila 1: conta le 'a'
2. Pila 2: conta le 'b'
3. Confronta entrambe con le 'c'

### Limite Teorico

**Teorema:** Per  $k \geq 2$ ,  $k\text{-PDA} \equiv \text{TM}$

**Dimostrazione:** La costruzione si estende naturalmente usando solo 2 delle  $k$  pile disponibili.

Questo stabilisce che **2 pile sono sufficienti** per la completezza di Turing - pile aggiuntive non aumentano il potere computazionale.