



دانشگاه صنعتی اصفهان
دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر

تکلیف ماشین های تورینگ و محاسبه پذیری

۱

۱.۱

$$L_1 = \{ww : w \in \{a,b\}^+\}$$

یک ماشین تورینگ با دو شیار که ورودی روی شیار اول نوشته شده است در نظر می گیریم. باید رشته ورودی را به دو قسمت مساوی تبدیل کنیم و سپس دو به دو حروف را مقایسه کنیم. برای این کار از سمت چپ رشته ورودی در نوار اول شروع کرده و هر حرف را با یک نماد جایگزین می کنیم و متناظر با آن حرف آخر رشته ورودی را از شیار اول پاک می کنیم و به شیار دوم اضافه می کنیم و نشانگر آن را به سمت چپ می بریم. با ادامه این روند نیمی از رشته در شیار اول و نیمی از رشته در شیار دوم قرار می گیرد. سپس نمادهای جایگزین شده رشته شیار اول را به حروف آن تبدیل کرده و همزمان روی دو شیار حرکت کرده و هر جفت حرف آنها را با یکدیگر مقایسه می کنیم و به جلو حرکت می کنیم. اگر این رشته در زبان نباشد، در یک حالت غیر پایانی متوقف خواهد شد.

۲.۱

$$L_2 = \{a^n : n \text{ عدد اول است}\}$$

ایده کار ماشین بدین صورت است که باقی مانده طول رشته بر تمامی اعداد کوچکتر از آن بررسی می شود. یک ماشین که از دو شیار تشکیل شده و رشته ورودی روی شیار اول است در نظر می گیریم. ابتدا بررسی می شود که اگر طول رشته صفر یا یک بود، پذیرفته نشود و اگر دو بود، پذیرفته شود. در غیر این صورت روی شیار دوم رشته aa را می نویسیم. روند باقی مانده گیری را به صورت زیر انجام می دهیم: از ابتدای هر دو نوار حرکت می کنیم و اگر به پایان نوار دوم رسیدیم، نشانگر را به ابتدای آن می بریم. اگر همزمان نشانگر شیار اول و شیار دوم به پایان برسد این رشته پذیرفته نمی شود زیرا باقی مانده طول آن بر یک عدد کوچکتر از خود ناصفر است و اول نیست. در نهایت یک حرف به رشته شیار دوم اضافه می کنیم و روند باقی مانده گیری را اجرا کرده و تا جایی ادامه می دهیم که طول رشته شیار دوم به اندازه طول رشته شیار اول شود. اگر این رشته در زبان نباشد، در یک حالت غیر پایانی متوقف خواهد شد.

۳.۱

$$L_3 = \{a^p b^q c^r : p \bmod q = r\}$$

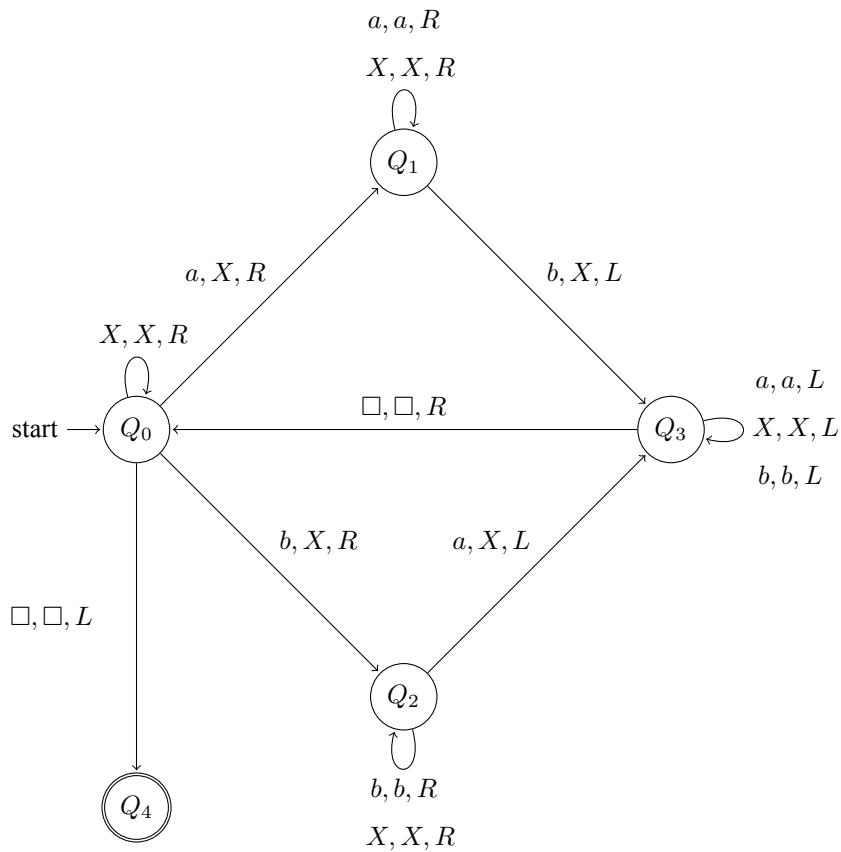
یک ماشین تورینگ با سه شیار در نظر می گیریم که رشته ورودی روی شیار اول قرار دارد. ابتدا بررسی می کنیم که رشته به صورت $a^* b^* c^*$ باشد و سپس رشته c^r را به شیار سوم و رشته b^q را به شیار دوم منتقل می کنیم و شیار اول محتوی رشته a^p خواهد بود. همچنین اگر $r \geq q$ باشد، طول رشته شیار سوم را با استفاده از روند باقی مانده گیری تا جایی کاهش می دهیم که این شرط برقرار نباشد. سپس سه نشانگر شیارها را همزمان با یکدیگر حرکت می دهیم تا نشانگر شیار اول به پایان رشته a^p برسد. اگر نشانگر شیار اول و سوم همزمان به پایان رشته برسد، رشته پذیرفته خواهد شد. اگر نشانگر شیار سوم به پایان برسد، این نشانگر متوقف خواهد شد تا نشانگر شیار دوم نیز به پایان برسد. در این حالت اگر نشانگر شیار اول به پایان رشته برسد، رشته پذیرفته نخواهد شد. پس از اینکه نشانگر شیار دوم به پایان رشته رسید، نشانگر شیار دوم و سوم به ابتدای رشته خواهند رفت و این روند ادامه پیدا می کند. اگر این رشته در زبان نباشد، در یک حالت غیر پایانی متوقف خواهد شد.

۴.۱

$$L_4 = \{a^n b^{2n} : n \geq 1\}$$

از ابتدای رشته شروع می‌کنیم و هر حرف a را با نماد A جایگزین کرده و سپس حرکت می‌کنیم تا به دو حرف b متوالی برسیم و آنها را با BB جایگزین می‌کنیم. سپس به عقب باز می‌گردیم تا به اولین a بعد از A برسیم و این روند را تا زمانی که a یا b باقی نماند انجام می‌دهیم و سپس تمامی حروف A و B را حذف می‌کنیم تا چیزی جز نماد نانوشته در نوار باقی نماند. اگر این رشته در زبان نباشد، در یک حالت غیر پایانی متوقف خواهد شد.

۵.۱



۲

قدرت این ماشین به اندازه ماشین تورینگ است. شبیه سازی به صورت زیر است:

پشته اول را به عنوان محتویات نوار در سمت چپ موقعیت فعلی و پشته دوم را به عنوان محتویات نوار در سمت راست در نظر می گیریم. ابتدا نماد شروع پشته (z) را در داخل دو پشته push می کنیم. سپس ورودی را خوانده و داخل پشته چپ push می کنیم. در نهایت محتوای پشته چپ را pop می کنیم و در پشته راست push می کنیم. در این صورت مقدار بالای پشته راست اولین نماد ورودی است. حال با pop عمل خواندن و با push عمل نوشتن را شبیه سازی می کنیم. در واقع با pop کردن از پشته راست و push کردن به پشته چپ، حرکت به سمت راست نشانگر نوار ماشین تورینگ را شبیه سازی می کنیم. برعکس این عملیات برای حرکت به سمت چپ نشانگر انجام می شود.

۳

$$\begin{aligned}
 S &\rightarrow []CD \mid []C \mid []D & C &\rightarrow cMC \mid cM & D &\rightarrow dND \mid dN \\
 dN &\rightarrow Nd & cM &\rightarrow Mc & cN &\rightarrow Nc \\
]M &\rightarrow X] &]N &\rightarrow Y] & XY &\rightarrow YX & YX &\rightarrow XY \\
 Y] &\rightarrow]Y & X] &\rightarrow]X & [] &\rightarrow \lambda & X &\rightarrow a & Y &\rightarrow b
 \end{aligned}$$

۴

۱.۴

$$L_1 = \{a^n b^n c^{2n} : n \geq 1\}$$

$$S \rightarrow abcc \mid aAbcc \quad Ab \rightarrow bA \quad Ac \rightarrow Bbcc \quad bB \rightarrow Bb \quad aB \rightarrow aa \mid aaA$$

۲.۴

$$L_2 = \{a^n b^m c^n d^m : n, m \geq 1\}$$

$$\begin{aligned}
 S &\rightarrow PQ & P &\rightarrow aPC \mid aC & Q &\rightarrow bQd \mid bd \\
 Cb &\rightarrow bC & Cd &\rightarrow cd & Cc &\rightarrow cc
 \end{aligned}$$

۳.۴

$$L_3 = \{ww : w \in \{a, b\}^+\}$$

$$S \rightarrow T\alpha|T'\beta$$

$$T \rightarrow aTA|bTB|\alpha \quad T' \rightarrow aT'A|bT'B|\beta$$

$$A\alpha \rightarrow L_a\alpha \quad A\beta \rightarrow L_a\beta \quad B\alpha \rightarrow L_b\alpha \quad B\beta \rightarrow L_b\beta$$

$$AL_a \rightarrow L_aA \quad AL_b \rightarrow L_bA \quad BL_a \rightarrow L_aB \quad BL_b \rightarrow L_bB$$

$$\alpha L_a \rightarrow a\alpha \quad \alpha L_b \rightarrow a\beta \quad \beta L_a \rightarrow b\alpha \quad \beta L_b \rightarrow b\beta$$

$$\alpha\alpha \rightarrow aa \quad \alpha\beta \rightarrow ab \quad \beta\alpha \rightarrow ba \quad \beta\beta \rightarrow bb$$

۵

۱.۵

$$L_1 = \{\langle N, w \rangle : w \text{ را می پذیرد} \}$$

این زبان تصمیم پذیر است. زیرا الگوریتمی وجود دارد که به ازای ماشین N و رشته w تعیین کند رشته توسط ماشین پذیرفته می شود یا خیر. این الگوریتم می تواند توسط ماشین تورینگ اجرا شود. به عبارت دیگر ماشین تورینگ M وجود دارد که اجرای رشته w روی ماشین N را شبیه سازی کند. می توان ماشین متناهی قطعی هم ارز N را پیدا کرد و آن را D می نامیم. اگر رشته w توسط ماشین D پذیرفته شود، ماشین M در یک حالت پایانی متوقف می شود و در غیر این صورت ماشین M در یک حالت غیر پایانی متوقف می شود. پس ماشین M که برای زبان L_1 طراحی شده است، به ازای هر ورودی $\langle N, w \rangle$ متوقف می شود و بنابراین زبان L_1 تصمیم پذیر است.

۲.۵

$$L_2 = \{\langle M_1, M_2 \rangle : L(M_1) \subseteq L(M_2) \text{ هستند و} \}$$

فرض می کنیم ماشین تورینگ R زبان L_2 را تصمیم می گیرد. با استفاده از ماشین R ماشین S را می سازیم که زبان EQ_{TM} را تصمیم می گیرد. در نتیجه به تناقض می رسیم. به ازای ورودی $\langle M_1, M_2 \rangle$ در ماشین S چنین تصمیم می گیریم: یک بار ورودی $\langle M_1, M_2 \rangle$ را به R می دهیم و خروجی را r_1 می نامیم و یک بار ورودی $\langle M_2, M_1 \rangle$ را به R می دهیم و خروجی را r_2 می نامیم. اگر r_1 و r_2 هر دو مثبت بودند، به این معنا که هر دو زیر مجموعه یکدیگر هستند، خروجی S مثبت و در غیر این صورت منفی است. از آنجایی که قبلاً ثابت کردیم هیچ تصمیم گیرنده ای برای EQ_{TM} وجود ندارد، پس به تناقض می رسیم و بنابراین فرض اولیه مبنی بر تصمیم پذیر بودن L_2 نادرست بوده است و این زبان تصمیم ناپذیر است.