4.1.2
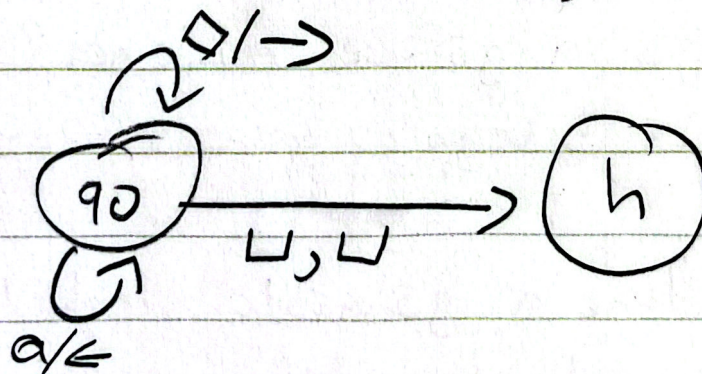
Turing makinesini düşün, $M = (K, \Sigma, \delta, s, H)$ where

$$K = \{q_0, h\},$$
$$\Sigma = \{a, \sqcup, \triangleright\},$$
$$s = q_0,$$
$$H = \{h\},$$

Bu makine sola doğru tarar ve a'yı bulana kadar durur.

q	σ	$\delta(q, \sigma)$
q_0	a	$(q_0, \Leftarrow)$
q_0	$\sqcup$	$(h, \sqcup)$
q_0	$\triangleright$	$(q_0, \rightarrow)$

www.ogm.gov.tr

$\delta(q_0, 0) = (q_0, 0, R)$
$\delta(q_0, 1) = (q_0, 1, R)$
$\delta(q_0, B) = (q_1, B, L)$

Makina başlangıçta q_0 durumdadır ve banttaki sembolleri sola sağa hareket eder okur.

Eğer okuma kafası 0 yada 1 sembolü görürse
- Sembole dokunmadan aynı şekilde bırakır
- Sağa bir adım gider
- Durum değiştirmez, yani q_0'da kalır

Makine B (boşluk) görürse
- Durumu q_1 yapar
- Sola bir adım gider

4.1.3

Case 1
makine sadece sembol değiştiriyor ama kafayı hareket ettirmiyor
örnek → $\delta(q_1, a) = (q_2, b)$

Case 2

Makine sembolü değiştirip kafayı sola kaydırıyor

Bu durumda kafa önceki sembole geçer

0 sembol soldan alınır ve kolalalar sağda kalır

Örnek $\rightarrow$ $\delta(q_1, a) = (q_2, b, L)$

Case 3

Makine sembolü değiştirip kafayı sağa kaydırır.

Kafa sağdaki sembole gider

Eğer sağda birşey yoksa yeni boş sembol B

olarak varsayılır.