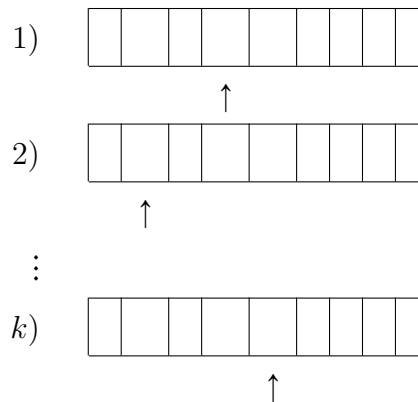


## שיעור 3

### מכונות טיורינג מרובות סרטים

#### 3.1 מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה היוריסטית

מכונת טיורינג מרובת סרטים (מטמ"ס) היא הכללה של מ"ט עם סרט יחיד. ההבדל הוא שלמטמ"ס ישנו מספר סופי של סרטים, נניח  $k > 1$  סרטים.



- לכל סרט יש ראש שלו.

- בתחילת העבודה הקלט  $w$  כתוב בתחילת הסרט הראשון וכל שאר הסרטים ריקים. הראשים בכל סרט מצביעים על התא הראשון בסרט, והמכונה נמצאת במצב התחלתי  $q_0$ .

- בכל צעד חישוב, לפי המצב הנוכחי ול- $k$  התווים שמתחת ל- $k$  הראשים, המכונה מחליטה לאיזה מצב לעבור, מה לכתוב מתחת לכל אחד מ- $k$  הראשים ולכן להזיז את הראש בכל אחד מ- $k$  סרטים.

- הראשים של הסרטים יכולים לזוז באופן בלתי-תלוי בהתאם לפונקצית המעברים של המטמ"ס.

#### 3.2 מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה פורמלית

##### הגדרה 3.1 מכונת טיורינג מרובת סרטים

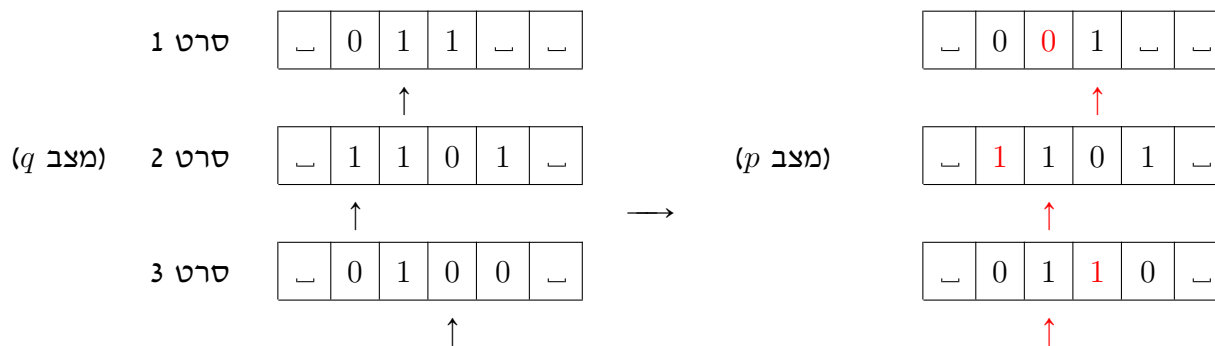
מכונת טיורינג מרובת סרטים היא שביעיה:

$$M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta_k, q_0, q_{acc}, q_{rej})$$

כאשר  $Q, \Sigma, \Gamma, q_0, q_{acc}, q_{rej}$  מוגדרים כמו מ"ט עם סרט יחיד (ראו הגדרה 1.2). ההבדל היחיד בין מ"ט עם סרט יחיד לבין מטמ"ס הוא הפונקצית המעברים. עבור מטמ"ס הפונקצית המעברים היא מצורה הבאה:

$$\delta_k : (Q \setminus \{q_{acc}, q_{rej}\}) \times \Gamma^k \rightarrow Q \times \Gamma^k \times \{L, R, S\}^k$$

## 3.1 דוגמה



$$\delta_k \left( q, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \left( p, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} R \\ R \\ L \end{pmatrix} \right).$$

## 3.3 קונפיגורציה של מטמ"ס

הכללה של קונפיגורציה של מטמ"ס עם סרט יחיד:

$$\begin{pmatrix} u_1 q & v_1 \\ u_2 q & v_2 \\ \vdots \\ u_k q & v_k \end{pmatrix}$$

## 3.2 דוגמה

בנו מטמ"ס שמכריעה את השפה:

$$L_{w^R} = \{w = \{a, b\}^* \mid w = w^R.\}$$

כלומר שפת הפלינדרומים.

## פתרון:

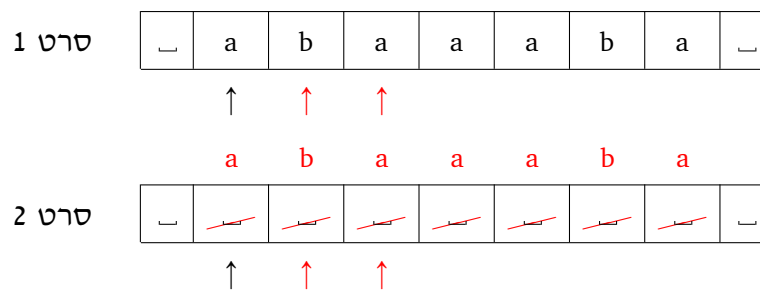
נבנה מטמ"ס עם שני סרטים:

תאור המכונה:

נסמן  $M_2$  המ"ט עם 2 סרטים שמכריעה את השפה  $L_{w^R}$ .

$M_2 =$  על הקלט  $w$ :

(1) מעתיקה את  $w$  לסרט 2.



(2) מזיזה את הראש בסרט 1 לתו הראשון ב- $w$  ואת הראש בסרט 2 לתו האחרון ב- $w$ .

(3) משווה בין התווים שמתחת לראשים:

- אם התו שמתחת לראש בסרט 1 הוא  $\perp$  אז  $\text{acc} \leftarrow \perp$ .
- אם התווים שמתחת לראשים שונים אז  $\text{rej} \leftarrow \text{rej}$ .
- אחרת מזיזה את הראש בסרט 1 ימינה ואת הראש בסרט 2 שמאלה, וחוזרת לשלב (3).

הפונקציה המעברים של  $M_2$  היא:

$$\delta \left( q_0, \begin{pmatrix} a \\ \perp \end{pmatrix} \right) = \left( q_0, \begin{pmatrix} a \\ a \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} R \\ R \end{pmatrix} \right),$$

$$\delta \left( q_0, \begin{pmatrix} b \\ \perp \end{pmatrix} \right) = \left( q_0, \begin{pmatrix} b \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} R \\ R \end{pmatrix} \right),$$

$$\delta \left( q_0, \begin{pmatrix} \perp \\ \perp \end{pmatrix} \right) = \left( q_{\text{back}}, \begin{pmatrix} \perp \\ \perp \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} L \\ L \end{pmatrix} \right).$$

נשים לב כי הסיבוכיות זמן של המכונה עם שני סרטים,  $M_2$  היא  $O(|w|)$ , כאשר  $w$  האורך של המילה.

כעת נבנה מ"ט עם סרט יחיד שמכריעה את השפה  $L_{WR}$ .

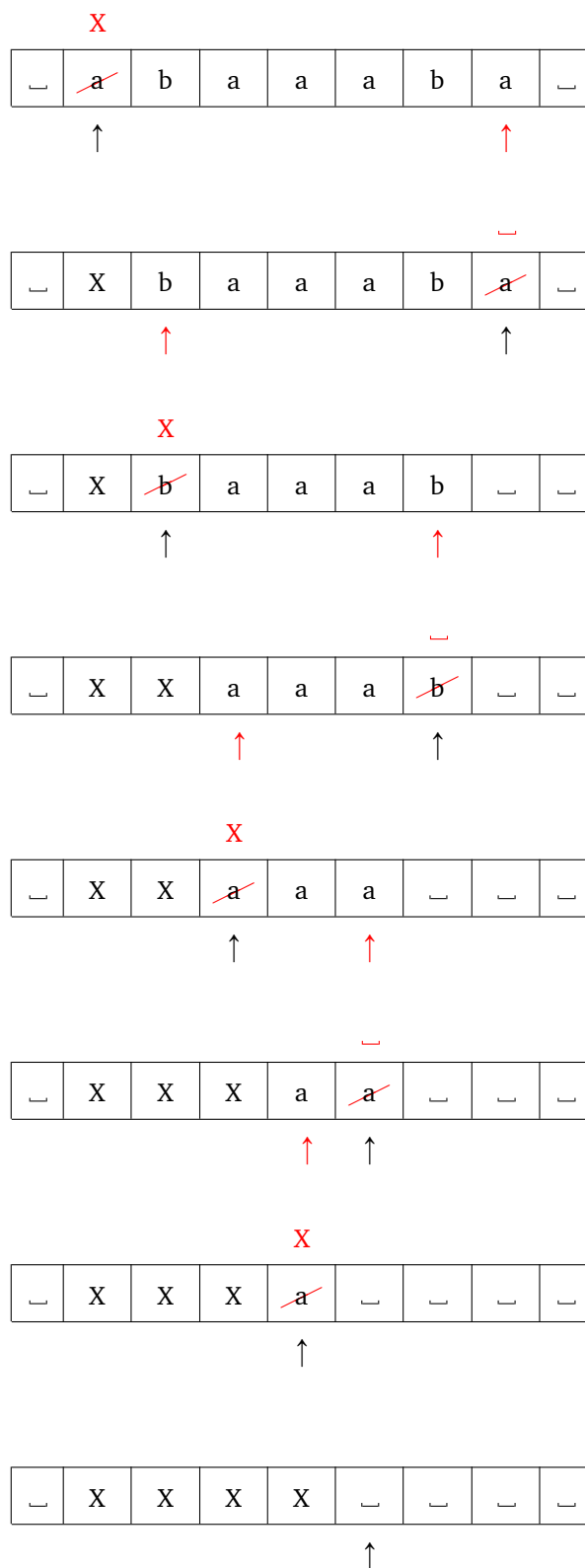
תאור המכונה:

נסמן  $M_1$  המכונה עם סרט יחיד שמכריעה את השפה  $L_{wR}$ .

$M_1 =$  על הקלט  $w$ :

- (1) אם התו שמתחת לראש הוא  $\perp$  אז  $\text{acc} \leftarrow M_1$ .
- (2) זוכרת את התו שמתחת לראש ומוחקת אותו ע"י  $X$ .
- (3) מזיזה את הראש ימינה עד התו הראשון משמאל ל- $\perp$ .

- אם התו שמתחת לראש הוא  $X$  אז  $\text{acc} \leftarrow X$ .
- אם התו שונה מהתו שזכרנו אז  $\text{rej} \leftarrow \text{rej}$ .
- מוחקת את התו שמתחת לראש ע"י  $\perp$ , מזיזה את הראש שמאלה עד התו הראשון מימין ל- $X$  וחוזרת לשלב (1).



### 3.4 שקילות בין מטמ"ס למ"ט עם סרט יחיד

מ"ט עם סרט יחיד היא מקרה פרטי של מטמ"ס.

## משפט 3.1 שקילות בין מטמ"ס למ"ט עם סרט יחיד

לכל מטמ"ס  $M$  קיימת מ"ט עם סרט יחיד  $M'$  השקולה ל- $M$ .

כלומר, לכל קלט  $w \in \Sigma^*$ :

- אם  $M$  מקבלת את  $w \iff M'$  מקבלת את  $w$ .
- אם  $M$  דוחה את  $w \iff M'$  דוחה את  $w$ .
- אם  $M$  לא עוצרת על  $w \iff M'$  לא עוצרת על  $w$ .

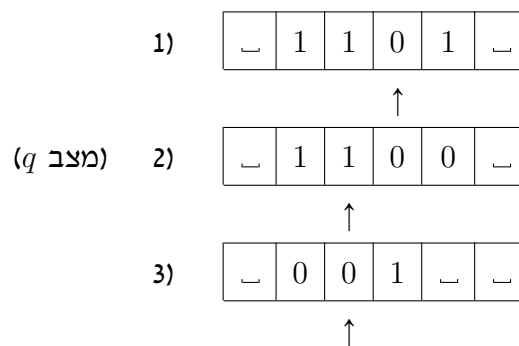
הוכחה:

בהינתן מטמ"ס  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta_k, q_0, q_{acc}, q_{rej})$  עם  $k$  סרטים, נבנה מ"ט עם סרט יחיד  $M' = (Q', \Sigma, \Gamma', \delta', q'_0, q'_{acc}, q'_{rej})$  השקולה ל- $M$  באופן הבא:

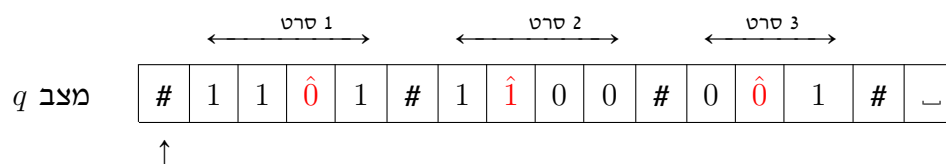
רעיון הבנייה:

בהינתן קלט  $w \in \Sigma^*$ ,  $M'$  תבצע "סימולציה" של ריצה  $M$  על  $w$ .

ב- $M$



ב- $M'$



•  $M'$  תשמור את התוכן של  $k$  הסרטים של  $M$  על הסרט, רק שהתוכן של סרט  $i$  יופיע בין  $\#_i$  ל- $\#_{i+1}$ .

•  $M'$  תשמור את המיקום של הראשים של  $M$  ע"י הכפלת הא"ב  $\Gamma$ .

כלומר, לכל אות  $\alpha \in \Gamma$ ,  $M'$  תשמור שתי אותיות  $\alpha$  ו- $\hat{\alpha}$  ב- $\Gamma$ , כך ש- $\hat{\alpha}$  תסמן את התו שמתחת לראש בכל סרט.

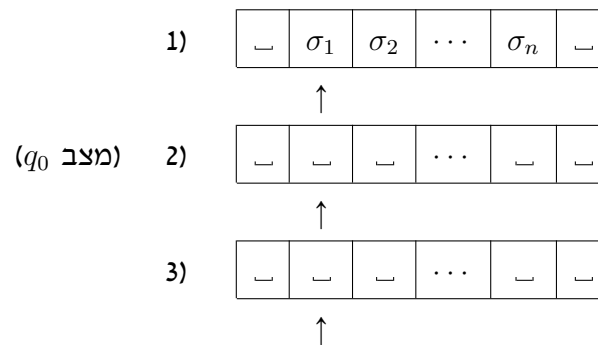
- בכל צעד חישוב,  $M'$  סורקת את הסרט שלה משמאל לימין כדי ללמוד מהם התווים שמתחת לראשים (התווים שמסומנים ב- $\hat{\alpha}$ ).
- $M'$  משתמשת בפונקצית המעברים  $\delta_k$  של  $M$  כדי לחשב את המעבר הבא.
- $M'$  סורקת את הסרט שלה משמאל לימין כדי לעדכן את הסרטים ואת המיקום הראשים בהם.

תאור הבנייה של  $M'$ :

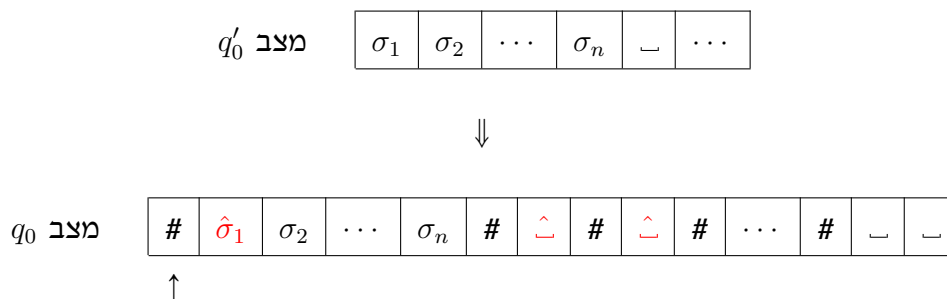
### (1) שלב האיתחול

בהינתן קלט  $w = \sigma_1 \sigma_2 \cdots \sigma_n$ , מאתחלת את הקונפיגורציה ההתחלתית של  $M$  על הסרט שלה.

ב-  $M$

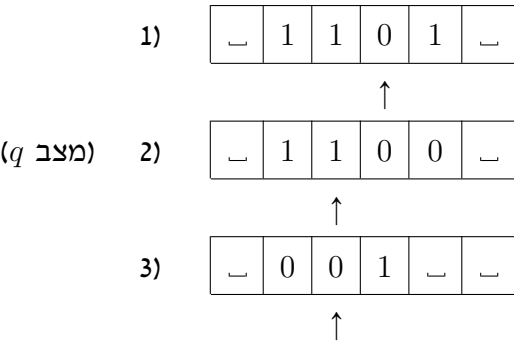


ב-  $M'$

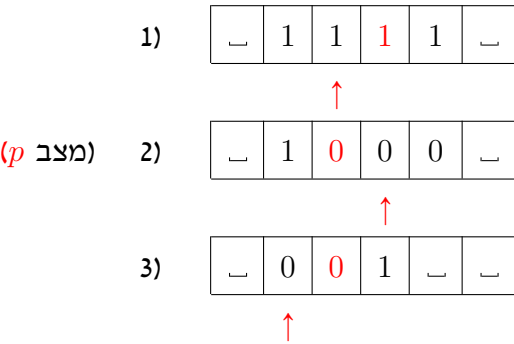


### (2) תאור צעד חישוב של $M$

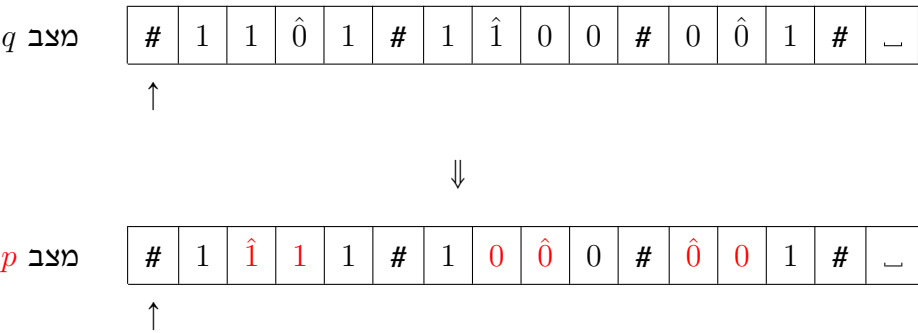
ב-  $M$



$$\delta_k \left( q, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \left( p, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} L \\ R \\ L \end{pmatrix} \right)$$



ב-  $M'$



- איסוף מידע
- $M'$  סורקת את הסרט שלה משמאל לימין ומזהה את התווים שמסומנים ב-  $\hat{\alpha}$ . מידע זה ניתן לשמור במצבים. לדוגמה:

$$q, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

זה אפשרי מכיוון שמספר המצבים הנדרש הוא סופי:

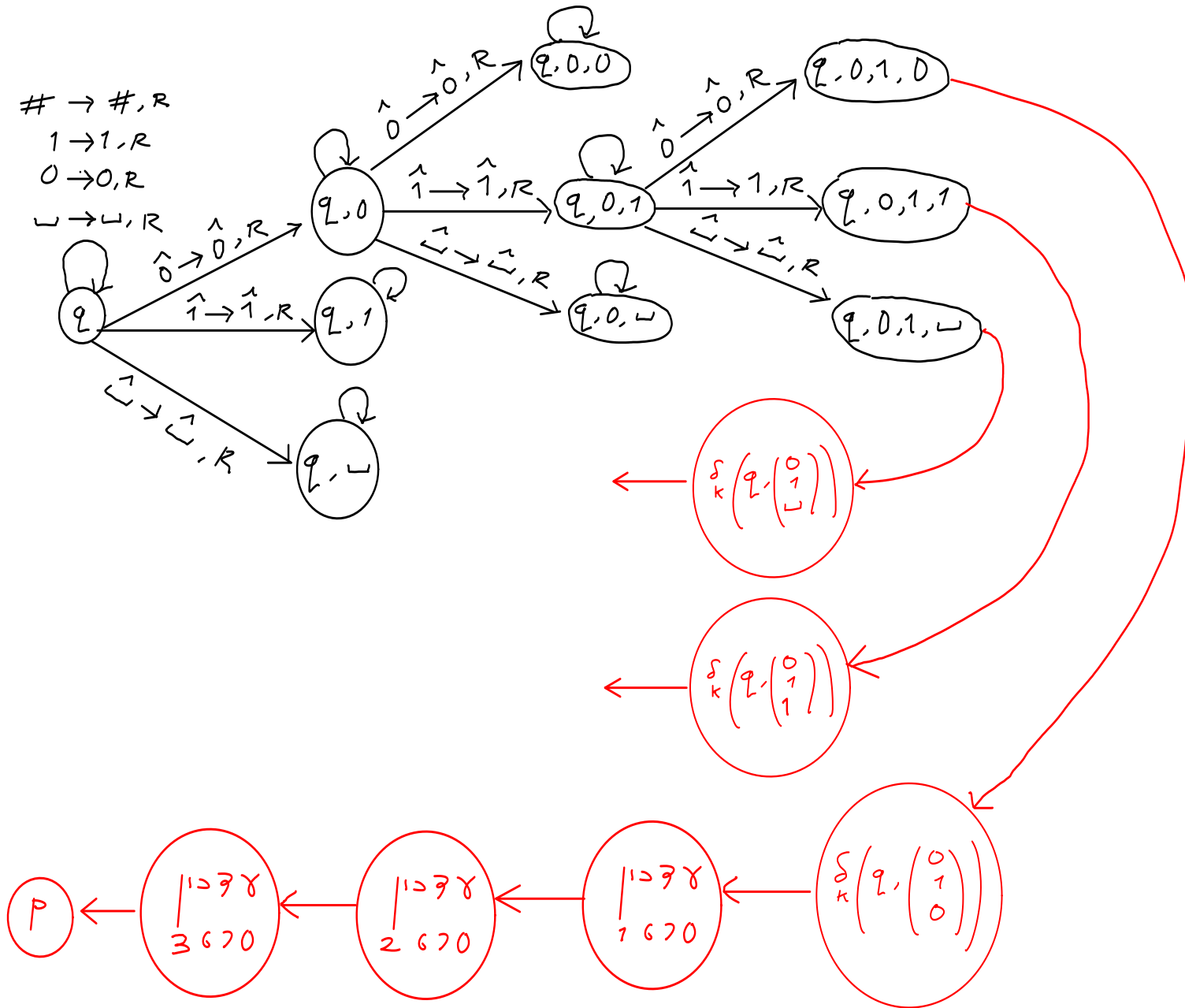
$$|Q| \times |\Gamma|^k .$$

מצב  $q$

#	1	1	$\hat{0}$	1	#	1	$\hat{1}$	0	0	#	0	$\hat{0}$	1	#	␣
---	---	---	-----------	---	---	---	-----------	---	---	---	---	-----------	---	---	---

↑





מצב  $p$

#	1	$\hat{1}$	1	1	#	1	0	$\hat{0}$	0	#	$\hat{0}$	0	1	#	—
		↑													

# • עדכון הסרטים

$M'$  סורקת את הסרט שלה פעם נוספת כדי לפעול על פי פונקצית המעברים, כלומר, לעדכן את התאים שמתחת לראשים ולעדכן את מיקום הראשים.