

שיעור 2

מודלים חישוביים שקולית

הגדירה 2.1 מודל חישובי

מודל חישובי הוא אוסף של מכונות טיורינג שעבורן מוגדרים המושגים של הכרעה וקבלת של שפות.

הגדירה 2.2 מודלים שקולים חישובית

יהיו A ו- B מודלים חישוביים. אומרים כי A ו- B שקולים אם לכל שפה L התנאים הבאים מתקיימים:

- 1) קיימת מ"ט במודל A שמכריעה את L אם ו רק קיימת מ"ט במודל B שמכריעת את L .
- 2) קיימת מ"ט במודל A שמקבלת את L אם ו רק קיימת מ"ט במודל B שמקבלת את L .

דוגמה 2.1

נסמן ב- T את מודל המכונה הטיורינג הבסיסי.

במודל זה בכלל צעד ניתן לוז ימינה או שמאלה. אך לא ניתן להישאר במקום, באותה המשבצת הסרט. במודל זה, הסרט הוא אינסופי לשני הצדדים. בתחילת החישוב הראש נמצא בתחילת הקלט.

נסמן ב- O את מודל המכונה הטיורינג עם סרט ימינה בלבד.

במודל זה בכלל צעד ניתן לוז ימינה או שמאלה. אך לא ניתן להישאר במקום, באותה המשבצת הסרט. במודל זה, הסרט הוא אינסופי לכיוון אחד בלבד - ימינה. בתחילת החישוב, הקלט ממוקם בקצתה השמאלי של הסרט והראש נמצא בתחילת הקלט. החישוב מתנהל כמו במכונה במודל T , למעט כאשר הראש נמצא באותה המשבצת השמאלית ביותר הסרט וצריך לוז שמאלה - במקרה זה הראש נשאר במקום ולא זו.

הוכיחו כי המודל T והמודל O שקולים חישובית.

פתרון:

יש להוכיח ש:

- לכל מ"ט במודל O קיימת מ"ט שcolaה במודל T .
- לכל מ"ט במודל T קיימת מ"ט שcolaה במודל O .

כיוון ראשון

נווכיח כי לכל מ"ט במודל O קיימת מ"ט שcolaה במודל T . כלומר:

נתונה $(Q^O, \Sigma^O, \Gamma^O, \delta^O, q_0^O, acc^O, rej^O)$ במודל O .

نبנה $M^T = (Q^T, \Sigma^T, \Gamma^T, \delta^T, q_0^T, acc^T, rej^T)$.

- רכיבי המ"ט M^T זהים לאלו של המ"ט M^O , מלבד מהתוכנה שהראש של M^O לעולם לא זו מעבר לказחה השמאלי של הקלט.

- נבודד רק עם צד ימין של הסרט האינסופי של M^T ואז M^T תהיהcolaה ל- M^O .

- כדי לדאוג שהראש של המוכונה הדו-כיוונית M^T לא יעבור לכמה השמאלי של הקלט, נוסיף מצבים חדשים וגם מעברים חדשים לפונקציית המעברים של M^T , שmbטיחים שהראש של M^T לא יעבור לכמה השמאלי של הקלט, באופן הבא.
- בתחילת כל חישוב, המוכונה M^T מסמנת את המשבצת מצד שמאל וליד המשבצת הראשונה של הקלט בסימן מיוחד \$.
לכן, המוכונה M^T השקולה למוכונה M^O היא
- ונדר את הפונקציית המעברים של M^T כך שכל פעם שהראש מגע למשבצת המסומנת \$, הראש חוזר ימינה למשבצת הראשונה של הקלט, כמפורט בטבלה המעברים למטה.

$$Q^T = Q^O \cup \{q_0^T, q_\$^T\}, \quad \Sigma^T = \Sigma^O, \quad \Gamma^T = \Gamma^O \cup \{\$\}, \quad q_{acc}^T = q_{acc}^O, \quad q_{rej}^T = q_{rej}^O$$

והפונקציית המעברים מתוארת בטבלה למטה.

מצב	סימון	מצב חדש	כתיבה	позזה	תנאי
q_0^T	σ	$q_\T	\emptyset	L	
$q_\T	-	q_0^O	\$	R	
q	\$	q	\$	R	$\forall q \in Q^O$

הוכחנו את הכיוון הראשון:
ראינו מוכנה דו-כיוונית השקולה למוכנה חד-כיוונית.

כעת נוכיח את הטענה בכיוון השני:
נראה מוכנה חד-כיוונית השקולה למוכנה דו-כיוונית.

כיוון שני

נוכיח כי לכל מ"ט במודול T קיימת מ"ט שקופה במודול O . כלומר:

נתונה $M^T = (Q^T, \Sigma^T, \Gamma^T, \delta^T, q_0^T, acc^T, rej^T)$ במודול T .

נבנה $M^O = (Q^O, \Sigma^O, \Gamma^O, \delta^O, q_0^O, acc^O, rej^O)$ שקופה במודול O .

- נסמן "קו המפריד" על הסרט של המוכנה הדו-כיוונית M^T .



- נסמן את המשבצת הראשונה של הסרט של המוכנה החד-כיוונית M^O עם \$.
- כל שאר המשבצות של הסרט של M^O נחלק לשני צאים: חצי העליון U וחצי התחתון D .
- תוכן הסרט של המוכנה הדו-כיוונית M^T נכתב על סרטה של המוכנה החד-כיוונית M^O כך:
 - * החלק של הסרט שמצד שמאל של קו המפריד נכתב בשורה העליונה של סרט M^O בכיוון ההפוך (מיימין לשמאל).

- * החלק של הסרט שמצד ימין של קו המפריד נכתב בשורה התחתונה של סרט M^O בכוון הרגיל (משמאל לימין).

\$	b	b	a	—	—	—	—	...
b	c	c	a	b	—	—	—	...
...								

- * תזוזה ימינה של M^T **מצד ימין של קו המפריד** \Leftarrow תזוזה ימינה בשורה התחתונה של M^O .
- * תזוזה ימינה של M^T **מצד שמאל של קו המפריד** \Leftarrow תזוזה שמאלה בשורה העליונה של M^O .

תזוזה ימינה ב- M^T :

—	a →	b →	b →	b →	c →	c →	a →	— →
---	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----

תזוזה שකולה ב- M^O :

\$	← b	← b	← a	—	—	—	—
b →	c →	c →	a →	b →	— →	—	—

- * תזוזה שמאלה של M^T **מצד ימין של קו המפריד** \Leftarrow תזוזה שמאלה בשורה התחתונה של M^O .
- * תזוזה שמאלה של M^T **מצד שמאל של קו המפריד** \Leftarrow תזוזה ימינה בשורה העליונה של M^O .

תזוזה שמאלה ב- M^T :

—	a ←	b ←	b ←	b ←	c ←	c ←	a ←	— ←
---	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----

תזוזה שකולה ב- M^O :

\$	→ b	→ b	→ a	—	—	—	—
b ←	c ←	c ←	a ←	b ←	— ←	—	—

לכן, המכונה M^O השકולה למכונה M^T היא

$$M^O = (Q^O, \Sigma^O, \Gamma^O, \delta^O, q_0^O, q_{\text{acc}}^O, q_{\text{rej}}^O) ,$$

סביר את כל הרכיבים של M^O :

- לכל מצב $q \in Q^T$ נגיד q_U ו- q_D של Q^O , כדי לבדוק בין המ מצבים שבהם הראש נמצא בחלק העליון לבין המ מצבים שבהם הראש נמצא בחלק התיכון של הסרט.

$$\cdot \Sigma^O = \Sigma^T \bullet$$

$$\cdot \Gamma^O \subseteq (\Gamma^T \times \Gamma^T) \cup \{\$\} \bullet$$

$$\cdot q_{\text{acc}}^O = q_{\text{acc}}^T \bullet$$

$$\cdot q_{\text{rej}}^O = q_{\text{rej}}^T \bullet$$

- הפונקציות המעבירים δ^O מותוארת בטבלה המעבירים למיטה. בטבלה, הסימנים π, σ, τ מסמנים כל תואם ל-

תנאי	תזוזה	כתיבה	מצב חדש	סימון	מצב
אותחול					
q_0^O	τ	q_τ	\$	R	$\tau \in \Sigma \cup \{_\}$ $\sigma \in \Sigma$
q_σ	τ	q_τ	$_\sigma$	R	
$q._$	$_$	back	$_$ $_$	L	
q_{back}	$_\tau$	q_{back}	\cap	L	
q_{back}	\$	$q_0^T.D$	\cap	R	
תזוזה מקורית שמאלתית					
q_D	π σ	p_D	π τ	L	תזוזה שמאלתית: $(q, \sigma) \xrightarrow{M^T} (p, \tau, L)$
q_U	σ π	p_U	τ π	R	
q_D	$_$	p_D	$_$ τ	L	תזוזה שמאלתית: $(q, _) \xrightarrow{M^T} (p, \tau, L)$
q_U	$_$	p_U	τ $_$	R	
תזוזה מקורית ימינה					
q_D	π σ	p_D	π τ	R	תזוזה ימינה: $(q, \sigma) \xrightarrow{M^T} (p, \tau, R)$
q_U	σ π	p_U	τ π	L	
q_D	$_$	p_D	$_$ τ	R	תזוזה ימינה: $(q, _) \xrightarrow{M^T} (p, \tau, R)$
q_U	$_$	p_U	τ $_$	L	
פגיעה בקצתה					
q_D	\$	q_U	\cap	R	
q_U	\$	q_D	\cap	R	
כל השאר עוברים ל- rej					