

M1if09 – Calculabilité & complexité

Sylvain Brandel

2017 – 2018

sylvain.brandel@univ-lyon1.fr

CM 2

MACHINES DE TURING LANGAGES ET FONCTIONS

Les machines de Turing pour reconnaître des langages

- Dans ce contexte, il faut modifier le concept de machine de Turing standard introduit au paragraphe précédent :
→ ajouter la notion d'état final.

- Une machine de Turing augmentée avec des états finaux est le sextuplet

$$M = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, F) \text{ où :}$$

- $F \subseteq K$ est l'ensemble des états finaux.

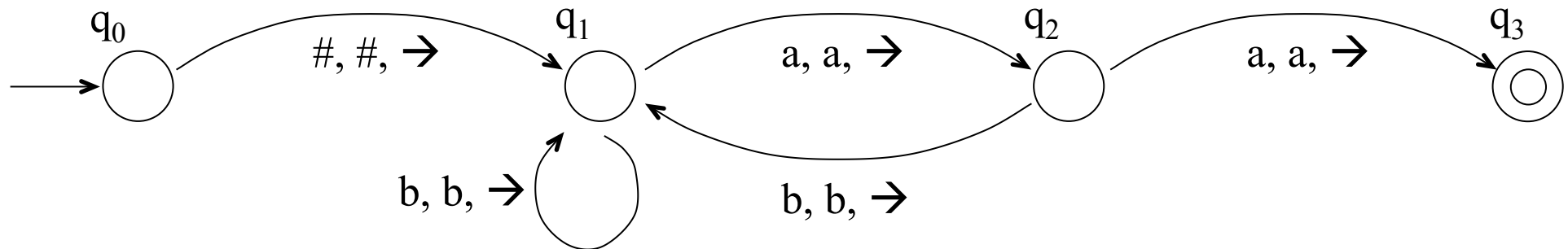
(le reste ne change pas)

Les machines de Turing pour reconnaître des langages

- Soit $M = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, F)$ une machine de Turing. Une chaîne $w \in \Sigma^*$ est acceptée par M ssi :
 $(q_0, \#w) \vdash_M^* (q_f, w'\underline{a}w'')$ où :
 - $q_f \in F$,
 - $a \in \Gamma$,
 - $w', w'' \in \Gamma^*$,
 - $\delta(q_f, a)$ n'est pas défini.
- Le langage accepté par M , noté $L(M)$, est l'ensemble de toutes les chaînes acceptées par M .

Les machines de Turing pour reconnaître des langages

- Exemple



- La suite de configurations associée au mot aabb est :
 $(q_0, \#aabb) \vdash_M (q_1, \#aabb) \vdash_M (q_2, \#aabb) \vdash_M (q_3, \#aabb)$
Comme l'état q_3 est final, et qu'il n'y a pas de transition depuis q_3 , le mot $w = aabb$ est accepté.
- Pour tout mot w ne contenant pas aa , le calcul s'arrête sur le premier $\#$ à droite de w sur le ruban dans un état non final.

Les machines de Turing pour reconnaître des langages

- Le langage accepté par une machine de Turing est dit Turing-acceptable ou rékursivement énumérable.
- Si la machine de Turing s'arrête sur toutes les entrées possibles (c-à-d pour tous les mots w , $w \in L$ ou $w \notin L$), alors le langage est dit Turing-décidable ou récuratif.

On dit que M semi-décide L , ou encore M accepte L .

- On a alors :
 - $\forall w \in L, (q_0, \#w) \vdash_M^* (q_f, \#Y) (q_f \in F) \rightarrow \text{YES (accepté)}$
 - $\forall w \notin L, (q_0, \#w) \vdash_M^* (q_f, \#N) (q_f \in F) \rightarrow \text{NO (rejeté)}$

Les machines de Turing pour reconnaître des langages

- Autre formulation : Une machine de Turing est le septuplet (?)

$$M = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_{\text{accept}}, q_{\text{reject}}) \text{ où :}$$

- $q_{\text{accept}} \in K$ est l'état d'acceptation de l'entrée,
- $q_{\text{reject}} \in K$ est l'état de rejet de l'entrée.

(le reste ne change pas)

Les machines de Turing pour calculer des fonctions

- L'idée est d'utiliser les machines de Turing pour calculer des fonctions de chaînes vers chaînes.
- Soient
 - Σ_0 et Σ_1 deux alphabets ne contenant pas le symbole blanc (#),
 - f une fonction de Σ_0^* vers Σ_1^* .
- Une machine de Turing $M = (K, \Sigma_0, \Gamma, \delta, q_0, F)$ calcule la fonction f ssi :
 - $\forall w \in \Sigma_0^*$ tel que $f(w) = u$, on a
 $(q_0, \underline{\#}w) \vdash_M^* (q_f, \underline{\#}u)$ où :
 - $q_f \in F$,
 - $\delta(q_f, \#)$ n'est pas défini.

Les machines de Turing pour calculer des fonctions

- Lorsqu'une telle machine de Turing existe, la fonction est dite Turing-calculable.
- La notion de Turing-calculable n'est pas restreinte aux fonctions de chaînes vers chaînes.
 - elle peut être étendue de plusieurs façons :
 - Nombre quelconque d'arguments
 - Pour des fonctions de **N** dans **N**

Les machines de Turing pour calculer des fonctions

- Fonctions avec un nombre quelconque d'arguments de la forme $f : (\Sigma_0^*)^k \rightarrow \Sigma_1^*$:
- Une machine de Turing $M = (K, \Sigma_0, \Gamma, \delta, q_0, F)$ calcule la fonction f ssi :
 - $\forall \sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_k \in \Sigma_0^*$ tels que $f(\sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_k) = u$, on a :
 $(q_0, \# \sigma_1 \# \sigma_2 \# \dots \# \sigma_k) \vdash_M^* (q_f, \# u)$ où :
 $q_f \in F$,
 $\delta(q_f, \#)$ n'est pas défini.

Les machines de Turing pour calculer des fonctions

- Fonctions de \mathbb{N} dans \mathbb{N} :
- Notons I un symbole fixé différent de $\#$.
 - Tout entier naturel n peut être représenté par la chaîne I^n en notation unaire
 - (dans ce cas l'entier zéro est représenté par la chaîne vide)
- Une fonction $f : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$ est calculée par une machine de Turing M , si M calcule la fonction $f' : \{I\}^* \rightarrow \{I\}^*$ telle que $f'(I^n) = I^{f(n)}$ pour tout $n \in \mathbb{N}$.

Les machines de Turing pour calculer des fonctions

- La fonction successeur définie par $\text{succ}(n) = n + 1$, $\forall n \geq 0$, est calculée par la machine de Turing

$M = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, F)$ où :

– $K = \{q_0, q_1, q_2\}$,

– $\Sigma = \{I\}$,

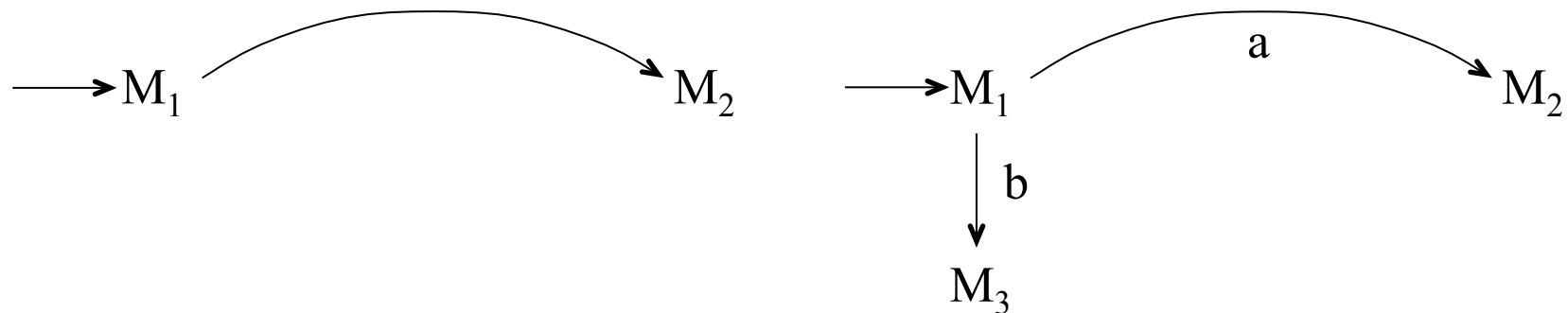
– $\Gamma = \{I, \#\}$,

– $F = \{q_2\}$

δ	#	I
q_0	$(q_1, \#, \rightarrow)$	
q_1	(q_2, I, \leftarrow)	(q_1, I, \rightarrow)
q_2		(q_2, I, \leftarrow)

Combinaison des machines de Turing

- machine de Turing = module ou sous-routine
- Ces modules peuvent être connectés entre eux en utilisant des règles de combinaisons :



- Les flèches ne représentent pas des transitions mais des branchements, conditionnels ou non

Extensions des machines de Turing

- Est-il possible d'accroître la puissance des machines de Turing ?
- Examinons des extensions :
 - (a) un ruban infini dans les deux directions,
 - (b) plusieurs rubans,
 - (c) plusieurs têtes sur le ruban,
 - (d) un ruban bidimensionnel,
 - (e) le non-déterminisme,
 - (f) l'accès aléatoire.
- Et montrons que ces machines étendues peuvent être simulées par des machines standard

Extensions des machines de Turing

- Pour chaque type d'extension, nous montrons que l'opération de la machine étendue peut être simulée par une machine de Turing normale.
- La démonstration consiste dans chaque cas :
 - (1) à montrer comment construire une machine normale à partir de la machine étendue considérée,
 - (2) à prouver que la machine normale construite simule correctement le comportement de la machine de départ.

Machine de Turing à ruban infini dans les deux sens

- Soit une machine de Turing $M = (K, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, F)$ dont le ruban n'a pas de borne à gauche :
 - la chaîne d'entrée peut se trouver n'importe où sur le ruban,
 - la tête pointe sur le premier blanc à gauche de la chaîne.
- Dans cette machine, une configuration est de la forme : $(q, w\underline{a}u)$ avec $q \in K$, $w, u \in \Gamma^*$, $a \in \Gamma$, où :
 - w ne commence pas par un blanc
 - u ne finit pas par un blanc.
- On étend la relation entre configurations pour prendre en compte les déplacements à gauche :
 - si $\delta(q, a) = (p, b, G)$ alors $(q, \underline{a}u) \vdash_M (p, \#bu)$.

Machine de Turing à ruban infini dans les deux sens

- Montrons qu'une machine M avec ruban infini dans les deux sens n'est pas plus puissante qu'une machine normale (dans le sens qu'elle ne permet pas de reconnaître plus de langages, ou calculer plus de fonctions).
- Pour cela montrons comment construire une machine $M' = (K', \Sigma, \Gamma', \delta', q_0', F')$, à partir de M et qui simule M :
 - si M s'arrête sur un mot w , alors M' s'arrête sur ce même mot w ,
 - si M ne s'arrête pas sur un mot w , alors M' ne s'arrête pas non plus sur ce même mot w .

Machine de Turing à ruban infini dans les deux sens

- Pour simuler le ruban doublement infini de M dans celui de M', on définit pour M' un ruban à 2 pistes :
- Ce ruban est obtenu en coupant en 2 celui de M de façon arbitraire.
- Exemple

Ruban de M :

...	f	g	h	i	j	k	...
B				A			

Ruban de M' :

\$	i	j	k	...
	h	g	f	...

Principe de la simulation au tableau...