SPRAW	Data wykonania: 16/01/2019	
Tytuł zadania:	Wykonał:	Sprawdził:
Maszyna Turinga	Krzysztof Maciejewski 299262	dr inż. Konrad Markowski

Spis treści

1.	Cel cw	iczenia	. 2	
2.	Teoria		. 2	
3.	Szczegóły implementacyjne			
4.	Sposób wywołania programu			
	4.1.	Wybór opcji nr. 1	. 6	
	4.2.	Wybór opcji nr. 2	. 6	
	4.3.	Wybór opcji nr.3	. 7	
	4.4.	Wybór opcji nr. 4	. 7	
	4.5.	Błędne dane w pliku do odczytu	. 8	
	4.6.	Nie można otworzyć pliku	. 8	
	4.7.	Błędny wybór opcji	. 8	
	4.8.	Nie podano dodatniej liczby całkowitej	. 8	
	4.9.	Pierwsza podana liczba jest mniejsza od drugiej	. 8	
5	W/nios	ki i snostrzeżenia	q	

1. Cel ćwiczenia

Celem ćwiczenia było napisanie emulatora maszyny Turinga obliczającej różnicę właściwą. Program miał wyświetlać opis MT oraz ciąg opisów chwilowych dla zadanej taśmy. Dodatkowo, program powinien zawierać menu, z którego można wybrać opcję odczytu liczb z pliku oraz zapisu wyniku do pliku.

Zadanie 23. Napisać emulator maszyny Turinga obliczającą różnicę właściwą:

$$m-n = \begin{cases} m-n & dla & m \ge n \\ 0 & dla & m < n \end{cases}$$

dla parametrów zakodowanych unarnie.

Postać MT

$$M=(\{q_0, q_1, q_2, q_3, q_4, q_5, q_6\}, \{0,1\}, \{0,1,B\}, \delta, q_0, B, 0)$$

dla

δ	0	1	В
\mathbf{q}_0	(q_1,B,P)	(q_5,B,P)	-
q_1	$(q_1,0,P)$	$(q_2,1,P)$	-
\mathbf{q}_2	$(q_3,1,L)$	$(q_2,1,P)$	(q_4,B,L)
q_3	(q3,0,L)	$(q_3,1,L)$	(q_0,B,P)
q_4	$(q_4,0,L)$	(q_4,B,L)	$(q_6,0,P)$
q_5	(q_5,B,P)	(q_5,B,P)	(q_6,B,P)
q_6	-	-	-

Program powinien:

- Wyświetlić opis MT.
- Dla wczytanych dwóch liczb całkowitych generować taśmę wejściową zakodowaną unarnie.
- Wyświetlać ciąg opisów chwilowych MT dla zadanej taśmy wejściowej,
- Po zatrzymaniu automatu zinterpretować otrzymany wynik.

2. Teoria

Maszyna Turinga to matematyczny model obliczeń, który definiuje abstrakcyjną maszynę służącą do wykonywania algorytmów.

Formalnie maszynę Turinga możemy przedstawić jako uporządkowaną siódemkę:

$$MT = < Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, B, F >,$$

gdzie:

Q to skończony zbiór stanów,

 Σ to zbiór symboli wejściowych,

 Γ to zbiór dopuszczalnych symboli,

 δ to funkcja przejścia,

 q_0 to stan początkowy,

B to symbol pusty,

F to zbiór stanów końcowych.

Działanie:

MT składa się bloku sterowania, głowicy odczytującej i zapisującej oraz nieskończenie długiej taśmy. Każda komórka taśmy zawiera jeden symbol. Głowica zawsze jest ustawiona nad jedną z komórek, zaś maszyna znajduje się w jednym z określonych stanów. Zależnie od kombinacji stanu maszyny i symbolu napotkanego na taśmie, maszyna zmienia stan, a głowica zapisuje nową wartość w polu oraz przesuwa się jedną komórkę w prawo/lewo lub nie zmienia położenia.

Działanie MT określa funkcja przejścia, którą można przedstawić w formie tablicy przejść.

3. Szczegóły implementacyjne

Tablica przejść MT została zapisana w programie w postaci trzech tablic dwuwymiarowych. Tablica *stany* określa zmianę stanu, *symbol* zmianę znaku na taśmie, zaś *przejscie* przesunięcie głowicy. Pierwszy wymiar tablicy to zależność od aktualnego stanu maszyny $(q_0 - q_6)$, zaś drugi wymiar to zależność od wczytanego znaku (0, 1 lub B).

```
//funkcje przejść zapisujemy jako tablicę dwwwymiarową int stany[7][3] = { {1, 5, -1} , {1, 2, -1} , {3, 2, 4} , {3, 3, 0} , {4, 4, 6} , {5, 5, 6} , {-1, -1, -1} }; char symbol[7][3] = { {'B', 'B', '-'} , {'0', '1', '-'} , {'1', '1', 'B'} , {'0', '1', 'B'} , {'0', 'B', '0'} , {'B', 'B', 'B', 'B'} , {'-', '-', '-'} }; char przejście[7][3] = { {'P', 'P', '-'} , {'P', 'P', '-'} , {'L', 'P', 'L', 'L', 'P'} , {'L', 'L', 'P'} , {'P', 'P', 'P', 'P', 'P'} , {'-', '-', '-'} };
```

Z racji, że tablica stany jest typu int, brak rozkazu został przedstawiony jako wartość -1.

Program wyświetla menu, którego możemy wybrać jedną z czterech opcji.

```
//opis MT
printf("*
printf("*
                                                             *\n");
                 Emulator MT obliczający rożnicę właściwą
printf("*
                                                             *\n");
printf("*
                                                             *\n");
        M = (\{q0, q1, q2, q3, q4, q5, q6\}, \{0, 1\}, \{0, 1, B\}, \delta, q0, B, 0)
printf("*
printf("*
                 Dostepne opcje:
printf("*
                 1) Odczytaj z pliku, zapisz do pliku
printf("*
                2) Odczytaj z pliku, wyświetl na ekran
                                                             *\n");
printf("*
                 3) Odczytaj z ekranu, zapisz do pliku
                                                             *\n");
printf("*
                 4) Odczytaj z ekranu, wyświetl na ekran
printf("*
                                                             *\n");
```

Program pobiera wybraną przez nas opcję i uruchamia konkretne warunki, w zależności którą opcję wybraliśmy.

Jeżeli pierwsza wczytana liczba jest mniejsza od drugiej, to program wyświetli wynik 0, zgodnie z założeniami zadania.

```
if (m < n) {
          printf("\nPierwsza liczba jest mniejsza od drugiej liczby\n");
          printf("Wynik = 0\n");
          return 0;
}</pre>
```

Taśmę przedstawimy jako tablicę typu char.

```
char *tasma = tasm_wej (m, n);//generujemy tasme wejsciowa
```

Do wygenerowania taśmy wejściowej korzystamy z funkcji tasm_wej.

```
char *tasm wej(int m, int n){//generowanie taśmy wejściowej
        int dlug = m + n + 2; //dodatkowe 2 miejsca dla 1 i B
        char *tasma = malloc (dlug * sizeof(char*));
        int i=0;
       while (i != m){//przedtawiamy pierwszą liczbę na taśmie w postaci zer
                tasma[i] = '0';
                i++;
        }
        tasma[i] = '1';//rozdzielamy liczby jedynka
        while (i != m + n + 1){//druga liczba w postaci zer
                tasma[i] = '0';
                i++;
        }
        tasma[i] = 'B';//symbol pusty na koniec
        return tasma;
}
```

Funkcja ta przedstawia obie liczby w postaci zer na taśmie, rozdzielonych jedynką, i umieszcza symbol pusty na końcu.

```
int stan = 0, glowica = 0, err = 0;
```

Zmienna *err* służy do rozpoznania kiedy zakończyć pętlę, zmienna typu int *glowica* wskazuje na znak taśmy, zaś zmienna *stan* przechowuje aktualny stan maszyny jako liczbę od 0 do 6.

Działanie naszej maszyny Turinga symulujemy przy pomocy pętli while.

W pętli mamy zawartą kolejną pętle *switch,* która uruchamia konkretny warunek w zależności od wczytanego znaku z taśmy.

Jeżeli program rozpozna, że nie ma następnego rozkazu (następny stan to -1) do zmiennej *err* zostanie przekazana wartość -1 i pętla zostanie przerwana. W innym wypadku nastąpi zmiana znaku, zmiana stanu oraz przesunięcie głowicy, zgodnie z naszą tablicą przejść.

Po pętli switch wyświetlamy aktualną taśmę, pozycję głowicy oraz stan maszyny.

Po zakończeniu pętli while zliczamy zera i wyświetlamy różnicę.

```
//liczymy zera i wyświetlamy różnicę
fprintf(output, "Różnica wynosi %d\n", policz_zera(tasma));

Do zliczania zer na taśmie korzystamy z funkcji policz_zera.

int policz_zera(char *tasma){//zliczanie zer na taśmie
    int i=0, j=0;
    while (tasma[i] != '\0'){
        if (tasma[i] == '0') j++;
        i++;
    }

    return j;
}
```

4. Sposób wywołania programu

Przy wywoływaniu programu nie podajemy żadnego argumentu. Po wywołaniu pojawi nam się menu, z którego możemy wybrać jedną z czterech opcji odczytu liczb i zapisu wyniku. Wyboru dokonujemy wpisując cyfrę 1, 2 ,3 lub 4.

Następnie, zależnie od wybranej opcji, program poprosi nas o podanie nazw plików, bądź ręczne podanie liczb.

Przy wyborze opcji odczytu liczb z pliku, ważne jest by plik ten zawierał jedynie 2 liczby całkowite. W innym wypadku program zwróci błąd.

Przykłady wywołania programu:

4.1. Wybór opcji nr. 1 Wybierz opcje: 1 Podaj nazwę pliku do odczytu: 1 Podaj nazwę pliku do zapisu: 2 root@kristoph:~/turing# cat 2 Wczytano 3 i 1 00010B Pozycja głowicy: 0 Stan: 0 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 1 B0010B Pozycja głowicy: 2 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 3 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 4 Stan: 2 Stan: 3 B0011B Pozycja głowicy: 3 Pozycja głowicy: 2 Stan: 3 B0011B Pozycja głowicy: 1 Stan: 3 B0011B Stan: 3 Pozycja głowicy: 0 B0011B B0011B Pozycja głowicy: 1 Stan: 0 BB011B Pozycja głowicy: 2 Stan: 1 Pozycja głowicy: 3 Stan: 1 BB011B Stan: 2 BB011B Pozycja głowicy: 4 Pozycja głowicy: 5 Stan: 2 BB011B BB011B Pozycja głowicy: 4 Stan: 4 Pozycja głowicy: 3 Stan: 4 BB01BB BB0BBB Pozycja głowicy: 2 Stan: 4 BB0BBB Pozycja głowicy: 1 Stan: 4 B00BBB Stan: 6 Pozycja głowicy: 2 Różnica wynosi 2 root@kristoph:~/turing# 4.2. Wybór opcji nr. 2 Wybierz opcje: 2 Podaj nazwę pliku do odczytu: 1 Wczytano 3 i 1 00010B Stan: 0 Pozycja głowicy: 0 B0010B Stan: 1 Pozycja głowicy: 1 B0010B Pozycja głowicy: 2 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 3 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 4 Stan: 2 Pozycja głowicy: 3 Stan: 3 B0011B B0011B Pozycja głowicy: 2 Stan: 3 Pozycja głowicy: 1 Stan: 3 B0011B B0011B Pozycja głowicy: 0 Stan: 3 B0011B Pozycja głowicy: 1 Stan: 0 BB011B Pozycja głowicy: 2 Stan: 1 BB011B Pozycja głowicy: 3 Stan: 1 BB011B Pozycja głowicy: 4 Stan: 2 Stan: 2 BB011B Pozycja głowicy: 5 Stan: 4 BB011B Pozycja głowicy: 4 Stan: 4 BB01BB Pozycja głowicy: 3 BB0BBB Stan: 4 Pozycja głowicy: 2 BB0BBB Pozycja głowicy: 1 Stan: 4

B00BBB

Różnica wynosi 2

root@kristoph:~/turing#

Stan: 6

Pozycja głowicy: 2

4.3. Wybór opcji nr.3 Wybierz opcje: 3 Podaj pierwszą liczbę całkowitą: 3 Podaj drugą liczbę calkowitą: 1 Podaj nazwę pliku do zapisu: 2 root@kristoph:~/turing# cat 2 Wczytano 3 i 1 00010B Pozycja głowicy: 0 Stan: 0 B0010B Pozycja głowicy: 1 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 2 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 3 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 4 Stan: 2 Pozycja głowicy: 3 Stan: 3 B0011B Pozycja głowicy: 2 Stan: 3 B0011B B0011B Pozycja głowicy: 1 Stan: 3 B0011B Pozycja głowicy: 0 Stan: 3 B0011B Pozycja głowicy: 1 Stan: 0 Pozycja głowicy: 2 Stan: 1 BB011B Pozycja głowicy: 3 Stan: 1 BB011B Pozycja głowicy: 4 Stan: 2 BB011B Pozycja głowicy: 5 Stan: 2 BB011B Pozycja głowicy: 4 BB011B Stan: 4 Pozycja głowicy: 3 BB01BB Stan: 4 BB0BBB Pozycja głowicy: 2 Stan: 4 BBØBBB Stan: 4 Pozycja głowicy: 1 B00BBB Pozycja głowicy: 2 Stan: 6 Różnica wynosi 2 root@kristoph:~/turing# 4.4. Wybór opcji nr. 4 Wybierz opcje: 4 Podaj pierwszą liczbę całkowitą: 3 Podaj drugą liczbę calkowitą: 1 Wczytano 3 i 1 Pozycja głowicy: 0 Stan: 0 00010B B0010B Pozycja głowicy: 1 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 2 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 3 Stan: 1 B0010B Pozycja głowicy: 4 Stan: 2 Pozycja głowicy: 3 Stan: 3 B0011B B0011B Pozycja głowicy: 2 Stan: 3 B0011B Pozycja głowicy: 1 Stan: 3 Pozycja głowicy: 0 Stan: 3 B0011B B0011B Pozycja głowicy: 1 Stan: 0 BB011B Pozycja głowicy: 2 Stan: 1 BB011B Pozycja głowicy: 3 Stan: 1 BB011B Pozycja głowicy: 4 Stan: 2 Pozycja głowicy: 5 Stan: 2 BB011B Pozycja głowicy: 4 Stan: 4 BB011B BB01BB Pozycja głowicy: 3 Stan: 4 BB0BBB Pozycja głowicy: 2 Stan: 4 BB0BBB Pozycja głowicy: 1 Stan: 4

Strona 7 z 9

Pozycja głowicy: 2 Stan: 6

B00BBB

Różnica wynosi 2

root@kristoph:~/turing#

4.5. Błędne dane w pliku do odczytu

Wybierz opcje: 1

Podaj nazwę pliku do odczytu: 1

Błędne dane w pliku Plik powinien zawierać jedynie dwie liczby całkowite root@kristoph:~/turing# cat 1

3 1b

root@kristoph:~/turing#

4.6. Nie można otworzyć pliku

Wybierz opcje: 1

Podaj nazwę pliku do odczytu: 3

Nie można otworzyć tego pliku root@kristoph:~/turing#

4.7. Błędny wybór opcji

Wybierz opcje: 5

Podano niewlasciwa wartosc! root@kristoph:~/turing#

4.8. Nie podano dodatniej liczby całkowitej

Wybierz opcje: 4

Podaj pierwszą liczbę całkowitą: b

Nie podano dodatniej liczby całkowitej root@kristoph:~/turing#

Wybierz opcje: 4

Podaj pierwszą liczbę całkowitą: -1

Nie podano dodatniej liczby całkowitej root@kristoph:~/turing#

4.9. Pierwsza podana liczba jest mniejsza od drugiej

Wybierz opcje: 4

Podaj pierwszą liczbę całkowitą: 1

Podaj drugą liczbę calkowitą: 2

Pierwsza liczba jest mniejsza od drugiej liczby

Wynik = 0

root@kristoph:~/turing#

5. Wnioski i spostrzeżenia

Napisanie emulatora maszyny Turinga nie było zadaniem prostym. Wymagało ono dobrej znajomości zasad działania MT oraz kreatywnego podejścia przy wielu aspektach programu. Trudność zadania wiązała się również z odpowiednim zabezpieczeniem tak złożonego programu przed wszystkimi możliwymi błędami.

Jestem zadowolony z ogółu mojego programu – jest stosunkowo krótki, lecz również dokładnie zabezpieczony, zaś sam kod jest przejrzysty. Z czego mogę być szczególnie dumny to kontrola błędów odczytu liczb z pliku, którą udało mi się zawrzeć w jednej linii kodu.

Szczególną trudność sprawiło mi napisanie przejść MT w możliwie zwięzły sposób. Jako, że każde przejście zależy od dwóch czynników i wiąże się ze zmianą trzech, rozwiązanie tego problemu wymagało pomysłowości. Ostatecznie udało mi się ograniczyć zawrzeć te przejścia w jednej pętli switch, co uważam za sukces.