

MACCHINA DI TURING UNIVERSALE

Studiata per:

- motivi culturali
- esercitarsi sugli indici
- simile a un computer general purpose

I linguaggi Turing completi sono simili a una MdT universale, stesso discorso per il sandboxing, per programmi eseguiti da un SO, per il testing, il debugging.

Si rimanda al teorema di forma normale

$\exists T(i, x, y)$ predicato, $U(y)$ funzione calcolabili totali
t.c. $\forall i, x. \varphi_i(x) = U(\mu y. T(i, x, y))$.

Si suppone di avere una macchina con 3 nastri:

▷ $T(w)$

▷ $P(M)$

▷ $K(q)$

$w :=$ dato in ingresso

$T(x) :=$ codifica di x : dato

$M :=$ macchina di Turing

$P(M) :=$ codifica di M : MdT

$K(q) :=$ codifica di q : stato
corrente
(contatore istruzioni,
simbolo corrente)

Si ricorda che $M = (Q, \Sigma, \delta, q_0)$

Definisco Q_* insieme di tutti gli stati

Σ_* Simboli

$h \notin Q_*$

$L, R, - \notin \Sigma_*$

i indice sull'insieme degli stati

j dei simboli

Vale inoltre che $p \leq p' \Rightarrow i_p \leq i_{p'} \wedge j_p \leq j_{p'}$

$K: Q_* \cup \{h\} \cup \Sigma_* \cup \{L, R, -\} \rightarrow \{1\}^*$

(Codifica in notazione unaria)

Sarà bigettiva quando ci restringeremo

o solo sugli stati o solo sui simboli o

solo sulla direzione

$q_i \mapsto 1^{i+2}$

$h \quad 1$

$\sigma_j \quad 1^{j+4}$

$L \quad 1$

$R \quad 11$

$- \quad 111$

• $J(q_{i_p}, \sigma_{j_q}) = (q, \sigma, D)$

$S_{p,q} = C K(q_{i_p}) C K(\sigma_{j_q}) C K(q) C K(\sigma) C K(D) C$

con $C :=$ carattere separatore

Avere un carattere separatore in cima e uno in fondo permette di separare le tuple sul nastro.

$$p(M) = C K(S) C S_{1,1} S_{1,2} \dots S_{1,e} S_{2,1} \dots C$$

Manca il caso in cui $\delta(q_{ip}, \sigma_{jq}) = \text{non accettabile}$

$$S_{p,q} = C K(q_{ip}) C K(\sigma_{jq}) C d C d C d C$$

con $d := \text{carattere che indica un errore}$

Definisco $U = (Q_U, \Sigma_U, \delta_U, q_{0_U})$, $M = (Q, \Sigma, \delta, q_0)$

Vale che \forall idotto iniziale:

① se $(q_0, \triangleright, w) \xrightarrow{+}_M (h, u \triangleright v)$ allora

$$(q_{0_U}, \triangleright p(M) \tau(w)) \xrightarrow{+}_U (h, \tau(u \triangleright v) \#)$$

② se $(q_{0_U}, \triangleright p(M) \tau(w)) \xrightarrow{+}_U (h, u' \triangleright v')$ allora

$$\triangleright' = \#, v' = \epsilon, u' = \tau(u \triangleright v)$$

Si dà dunque l'implementazione della MAT universale:

Fetch Instruction: Sposta Testina 2 sul primo carattere

di $S_{1,1} S_{1,2} \dots S_{1,e}$ in Nastro 3

contiene la califica di q_h .

Sposta T_2 su S_{ij} se T_1 è all'inizio di K

Decodifica : $S_{i,j} = C |^P C |^Q C |^{P'} C |^{Q'} C |^R C$

Su N_3 scrivi $l^{p'}$, su N_1 scrivi $l^{q'}$

spostare T_1 a seconda del valore di r :

• Se $S_{i,j} = c l^p c l^q c d c d c d c$

allora ERRORE

• Se $S_{i,j} = c l^p c l^q c \underline{c} l^{p'} c l^r$

allora OK