



UNIVERSIDAD  
NACIONAL  
DE LA PLATA

# CyC - Practica 3

Facundo Tomatis

---

(1)

**Consigna:**

Construir máquinas de Turing que acepten los siguientes lenguajes

- a)  $L_1 = \Sigma^*$
- b)  $L_2 = \{\lambda\}$
- c)  $L_3 = \emptyset$
- d)  $L_4 = \{0^n 1^{2n} / n \geq 0\}$
- e)  $L_5 = \{a^n b^n c^n / n \geq 0\}$
- f)  $L_6 = \{a^n b^m c^k / k = n + m, n, m \geq 1\}$
- g)  $L_7 = \{ww^R / w \in \{0, 1\}^*\}$ , donde  $w^R$  es el reverso de  $w$
- h)  $L_8 = L_7 \cup \{w0w^R / w \in \{0, 1\}^*\} \cup \{w1w^R / w \in \{0, 1\}^*\}$

**Respuesta:**

- a)  $\delta = \{(q_0, n) \rightarrow (q_A, n, S) / n \in \Gamma\}$
- b)  $\delta = \{(q_0, B) \rightarrow (q_A, B, S), (q_0, n) \rightarrow (q_R, B, S) / n \in \Sigma\}$
- c)  $\delta = \{(q_0, n) \rightarrow (q_R, B, S) / n \in \Gamma\}$
- d)  $\delta = \{$ 
  - $(q_0, 0) \rightarrow (q_1, B, D)$
  - $(q_0, B) \rightarrow (q_A, B, S)$
  - $(q_1, 0) \rightarrow (q_1, 0, D)$
  - $(q_1, 1) \rightarrow (q_1, 1, D)$
  - $(q_1, B) \rightarrow (q_2, B, I)$
  - $(q_2, 1) \rightarrow (q_4, B, I)$
  - $(q_4, 1) \rightarrow (q_3, B, I)$
  - $(q_3, 0) \rightarrow (q_3, 0, I)$
  - $(q_3, 1) \rightarrow (q_3, 1, I)$
  - $(q_3, B) \rightarrow (q_0, B, D)$ $\}$
- e)  $\delta = \{$ 
  - $(q_0, a, B, B) \rightarrow (q_0, (B, D), (a, D), (B, S))$
  - $(q_0, b, B, B) \rightarrow (q_0, (B, D), (B, S), (b, D))$
  - $(q_0, c, B, B) \rightarrow (q_0, (c, D), (B, S), (B, S))$
  - $(q_0, B, B, B) \rightarrow (q_1, (B, I), (B, I), (B, I))$
  - $(q_1, c, a, b) \rightarrow (q_1, (B, I), (B, I), (B, I))$
  - $(q_1, B, B, B) \rightarrow (q_A, (B, S), (B, S), (B, S))$ $\}$

---

f)  $\delta = \{$

$$\begin{aligned}
&(q_0, B, B, B) \rightarrow (q_R, (B, S), (B, S), (B, S)) \\
&(q_0, a, B, B) \rightarrow (q_1, (a, S), (B, S), (B, S)) \\
&(q_1, a, B, B) \rightarrow (q_1, (B, D), (a, D), (B, S)) \\
&(q_1, b, B, B) \rightarrow (q_1, (B, D), (B, S), (b, D)) \\
&(q_1, c, B, B) \rightarrow (q_1, (c, D), (B, S), (B, S)) \\
&(q_1, B, B, B) \rightarrow (q_2, (B, I), (B, I), (B, S)) \\
&(q_2, c, a, B) \rightarrow (q_2, (B, I), (B, I), (B, S)) \\
&(q_2, c, B, B) \rightarrow (q_2, (c, S), (B, S), (B, I)) \\
&(q_2, c, B, b) \rightarrow (q_2, (B, I), (B, S), (B, I)) \\
&(q_2, B, B, B) \rightarrow (q_3, (B, I), (B, I), (B, I)) \\
&(q_3, B, B, B) \rightarrow (q_A, (B, S), (B, S), (B, S))
\end{aligned}$$

$\}$

g)  $\delta = \{$

$$\begin{aligned}
&(q_0, 0) \rightarrow (q_1, B, D) \\
&(q_0, 1) \rightarrow (q_2, B, D) \\
&(q_0, B) \rightarrow (q_A, B, S) \\
&(q_1, 0) \rightarrow (q_1, 0, D) \\
&(q_1, 1) \rightarrow (q_1, 1, D) \\
&(q_1, B) \rightarrow (q_3, B, I) \\
&(q_3, 0) \rightarrow (q_5, B, I) \\
&(q_3, 1) \rightarrow (q_R, 1, S) \\
&(q_3, B) \rightarrow (q_R, B, S) \\
&(q_2, 0) \rightarrow (q_2, 0, D) \\
&(q_2, 1) \rightarrow (q_2, 1, D) \\
&(q_2, B) \rightarrow (q_4, B, I) \\
&(q_4, 1) \rightarrow (q_5, B, I) \\
&(q_4, 0) \rightarrow (q_R, 0, S) \\
&(q_4, B) \rightarrow (q_R, B, S) \\
&(q_5, 0) \rightarrow (q_5, 0, I) \\
&(q_5, 1) \rightarrow (q_5, 1, I) \\
&(q_5, B) \rightarrow (q_0, B, D)
\end{aligned}$$

$\}$

h)  $\delta = \{$

$$\begin{aligned}
&(q_0, 0, B) \rightarrow (q_0, (0, D), (B, S)) \\
&(q_0, 1, B) \rightarrow (q_0, (1, D), (B, S)) \\
&(q_0, B, B) \rightarrow (q_1, (B, I), (B, S)) \\
&(q_1, 0, B) \rightarrow (q_1, (0, I), (0, D)) \\
&(q_1, 1, B) \rightarrow (q_1, (1, I), (1, D)) \\
&(q_1, B, B) \rightarrow (q_2, (B, D), (B, I)) \\
&(q_2, 0, 0) \rightarrow (q_2, (0, S), (0, I)) \\
&(q_2, 0, 1) \rightarrow (q_2, (0, S), (1, I)) \\
&(q_2, 0, B) \rightarrow (q_3, (0, S), (B, D)) \\
&(q_2, 1, 0) \rightarrow (q_2, (1, S), (0, I)) \\
&(q_2, 1, 1) \rightarrow (q_2, (1, S), (1, I)) \\
&(q_2, 1, B) \rightarrow (q_3, (1, S), (B, D)) \\
&(q_3, 0, 0) \rightarrow (q_4, (B, D), (B, D)) \\
&(q_3, 0, 1) \rightarrow (q_R, (B, D), (B, D))
\end{aligned}$$

---

```

 $(q_3, 1, 0) \rightarrow (q_R, (B, D), (B, D))$ 
 $(q_3, 1, 1) \rightarrow (q_4, (B, D), (B, D))$ 
 $(q_4, 0, 0) \rightarrow (q_3, (B, D), (B, D))$ 
 $(q_4, 0, 1) \rightarrow (q_R, (B, D), (B, D))$ 
 $(q_4, 1, 0) \rightarrow (q_R, (B, D), (B, D))$ 
 $(q_4, 1, 1) \rightarrow (q_3, (B, D), (B, D))$ 
 $(q_4, B, B) \rightarrow (q_A, (B, S), (B, S))$ 
}

```

---

(2)

**Consigna:**

Construya una Máquina de Turing de 2 cintas que implemente un contador binario en la segunda cinta para contabilizar la cantidad de letras “a” que aparecen en el input de la primera cinta. Con  $\Sigma = \{a, b\}$ ;  $\Gamma = \{a, b, 0, 1, B\}$

**Respuesta:**

**Ejercicio 2**

q0,a,B

q1,a,S,1,S

q0,a,0

q1,a,S,1,S

q0,a,1

q2,a,S,1,S

q0,b,B

q0,b,D,B,S

q0,b,1

q0,b,D,1,S

q0,b,0

q0,b,D,0,S

q0,B,B

qD,B,S,B,S

q0,B,0

qD,B,S,0,S

1

q0,B,1

qD,B,S,1,S

q1,a,1

q0,a,D,1,S

q2,a,1

q2,a,S,0,I

q2,a,0

q3,a,S,1,D

q2,a,B

q3,a,S,1,D

q3,a,0

q3,a,S,0,D

q3,a,B

q0,a,D,B,I

2

(3)

**Consigna:**

Sea M una máquina de Turing del modelo “D-I-S”. ¿Existe una máquina de Turing M’ equivalente a M que

---

comience con el cabezal apuntando a cualquier celda de la cinta? Note que  $M'$  puede apuntar a una celda no ocupada por el input. ¿Qué puede decir al respecto si se sabe que  $\lambda \notin L(M)$ ? Justifique su respuesta.

**Respuesta:**

Si el  $L(M)$  contiene a  $\lambda$  no se puede hacer una maquina equivalente  $M'$  a  $M$ , pero si se asegura que no esta  $\lambda$  en  $L(M)$  podemos encontrar la cadena original haciendo zig-zag, luego borrar la cadena que se genero para hacer el zig-zag y colocarse en la posicion inicial de la cadena para que empiece la ejecucion.

---

(4)

**Consigna:**

Probar que para toda máquina de Turing  $M$  reconocedora del modelo DIS, existe una máquina de Turing  $M'$  equivalente con la restricción que no puede cambiar el símbolo de la cinta y mover el cabezal simultáneamente, es decir:

$\delta'(q_i, a_k) = (q_j, a_l, X)$ , si  $a_k \notin a_l$  entonces  $X = S$

**Respuesta:**

$$\delta(q_i, n) = (q_{zD}, m, S), n, m \in \Gamma, n \neq m$$

$$\delta(q_{zD}, n) = (q_j, n, M), D$$

$$\delta(q_i, n) = (q_{zI}, m, S), n, m \in \Gamma, n \neq m$$

$$\delta(q_{zI}, n) = (q_j, n, M), I$$

Ya que la maquina de turing  $M'$  puede llegar al mismo estado que la maquina  $M$  queda demostrado que son equivalentes.

---

(5)

**Consigna:**

Probar que para toda máquina de Turing  $M$  reconocedora del modelo DIS, existe una máquina de Turing  $M'$  equivalente con la restricción que no puede cambiar de estado y mover el cabezal simultáneamente, es decir:

$\delta'(q_i, a_k) = (q_j, a_l, X)$  , si  $X \in \{D, I\}$  entonces  $i = j$

**Respuesta:**

$$\delta(q_i, a_k) = (q_{kD}, \#, S)$$

$$\delta(q_{kD}, \#) = (q_{kD}, a_k, D)$$

$$\delta(q_{kD}, a_l) = (q_j, a_l, S)$$

$$\delta(q_i, a_k) = (q_{kI}, \#, S)$$

$$\delta(q_{kI}, \#) = (q_{kI}, a_k, D)$$

$$\delta(q_{kI}, a_l) = (q_j, a_l, S)$$

tanto  $q_{kI}$  como  $q_{kD}$  no pertenecen a  $Q$  y  $\#$  no pertenece a  $\Gamma$