

Machine de Turing

Vincent Picard

Introduction

- On veut savoir quelles fonctions sont calculables par un ordinateur, il faut pour cela se donner un modèle général de ce qu'est une machine et un calcul. Plusieurs modèles ont été proposés :
 - ▶ 1933 : R. Péter, K. Gödel et J. Herbrand proposent les fonctions μ-récursives
 - ▶ 1936 : Alonzo Church propose le λ -calcul
 - ▶ 1936 : Alan Turing propose la machine de Turing
- Church, Turing et Stephen Kleene démontrent les résultats suivants :

Une fonction est μ -récursive ssi elle est λ -calculable ssi elle Turing-calculable

■ Thèse de Church-Turing

Toute fonction calculable par machine l'est au sens de l'un des ces 3 modèles équivalents.

Les visages de la calculabilité



Rózsa Péter



Kurt Gödel



Jacques Herbrand



Stephen Kleene



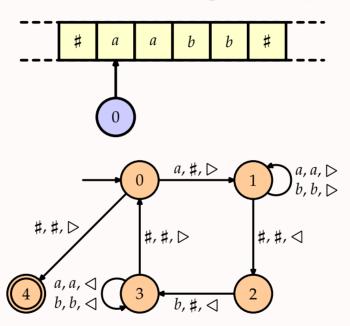
Alonzo Church

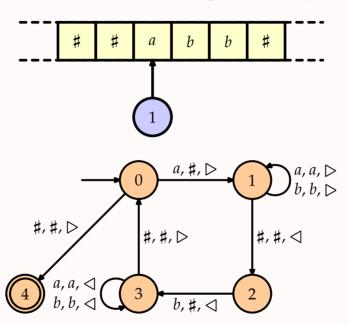


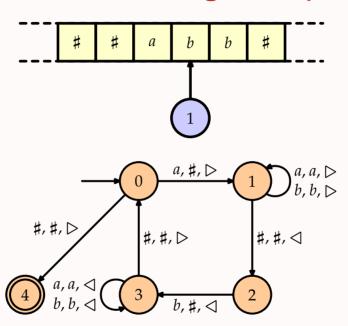
Alan Turing

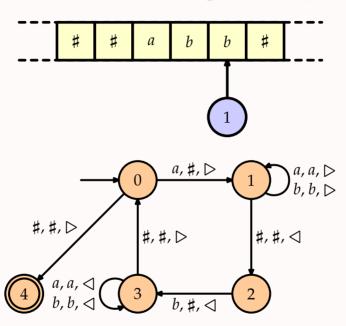
Machine de Turing : intuition

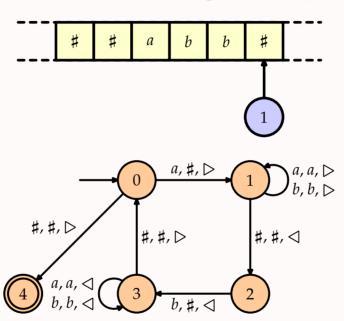
- Intuitivement une machine de Turing possède une **mémoire infinie** modélisée sous forme d'un **ruban bi-infini de cases mémoire**.
- Il existe une tête de lecture positionnée sur l'une des cases du ruban.
- La machine est une machine à états qui lorsqu'elle se situe dans un état q:
 - lit le caractère *x* situé sous la tête de lecture
 - selon sa fonction de transition :
 - 1. remplace le symbole x par un symbole y (éventuellement y = x)
 - 2. déplace la tête de lecture à gauche ou à droite
 - 3. transite vers un état q' (éventuellement q' = q)

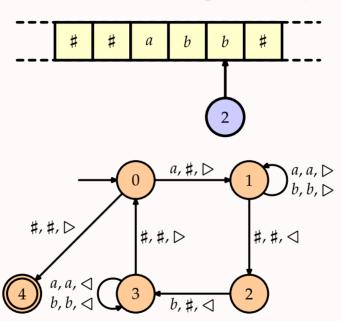


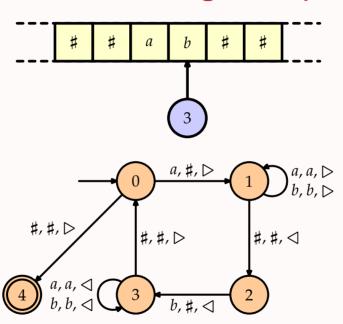


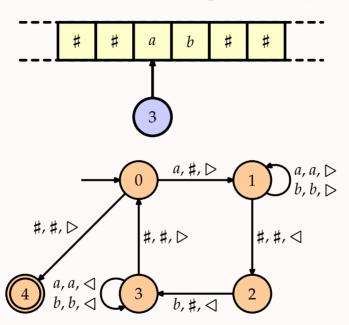


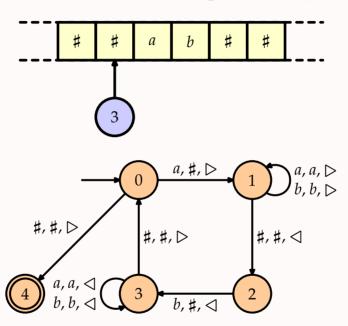


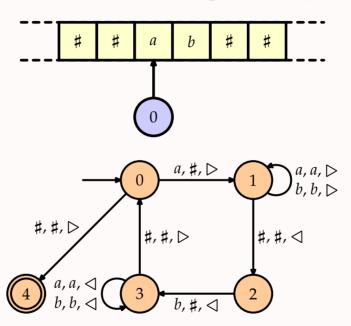


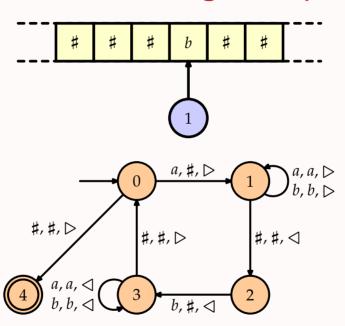


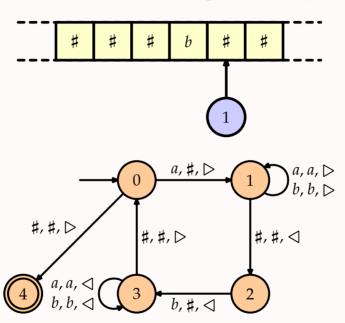


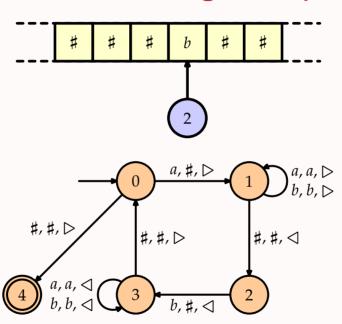


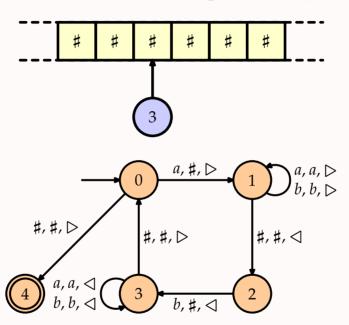


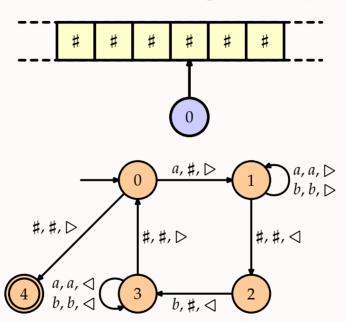


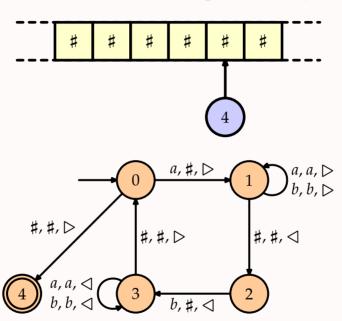










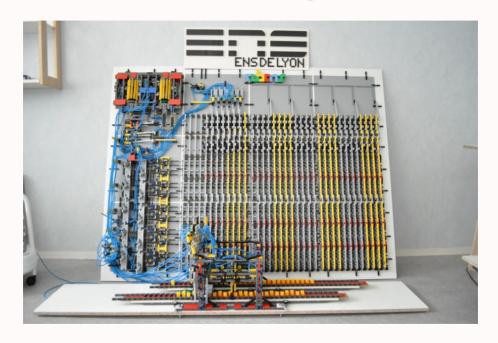


Machine de Turing réelles



Harvard Collection of Historical Scientific Instruments (Wiki commons)

Machine de Turing réelles



Machine de Turing en Lego de l'ENS Lyon (Wiki commons)

Machine de Turing

- Une machine de Turing déterministe est un 7-uplet $(Q, \Gamma, \#, \Sigma, \delta, q_0, F)$ où :
 - Q est un ensemble fini d'états
 - Γ est l'alphabet de ruban
 - ▶ # \in Γ est un symbole appelé **symbole blanc**
 - ► $\Sigma \subset \Gamma \setminus \{\#\}$ est l'alphabet d'entrée
 - ▶ δ : $(Q \setminus F) \times \Gamma \rightarrow Q \times \Gamma \times \{ \triangleleft, \triangleright \}$ est la fonction de transition
 - ▶ $q_0 \in Q$ est l'état initial
 - ▶ $F \subset Q$ est l'ensemble des états finaux
- La notion de **blocage** existe lorsque δ n'est pas définie. Il y a toujours blocage sur un état final¹.

 $^{^{1}\,}$ ce n'est pas indispensable mais ça ne change rien à la théorie de le supposer

Définitions alternatives

- On trouve dans la littérature de nombreuses définitions alternatives qui ne changent en rien la puissance de calcul de la machine.
- On peut par exemple :
 - Considérer que le ruban n'est infini que d'un côté.

 - Avoir une machine avec plusieurs rubans ayant chacun sa tête de lecture.
- Ces définitions alternatives peuvent faciliter la conception de machines de Turing réalisant une tache donnée.

Configurations

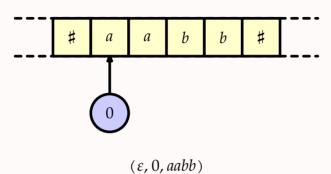
- La **configuration** d'une machine de Turing désigne l'ensemble de tous ses paramètres courants :
 - Le contenu du ruban
 - La position de la tête de lecture
 - L'état actuel
- Formellement une configuration est un triplet (u, q, v) dans :

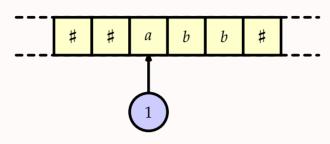
$$\{\varepsilon\} \cup (\Gamma \setminus \{\sharp\})\Gamma^* \quad \times \quad Q \quad \times \quad \{\varepsilon\} \cup \Gamma^*(\Gamma \setminus \{\sharp\})$$

- ▶ *u* est le mot strictement à gauche de la tête de lecture
- v est le mot à droite de la tête de lecture
- la tête de lecture est placée sur la première lettre de v (si $v \neq \varepsilon$)
- Initialement on place le mot d'entrée non vide $w \in \Sigma^*$ sur le ruban et la tête de lecture sur le premier symbole de ce mot la configuration initiale est donc $t_w = (\varepsilon, q_0, w)$.

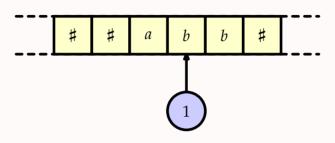
Calcul d'une machine de Turing

- Une étape de calcul d'une machine de Turing est une paire de configurations (C, C') notée $C \rightarrow C'$ telle que
 - ► C = (u, q, av) et C' = (ub, q', v) si $\delta(q, a) = (q', b, \triangleright)$
 - $C = (uc, q, av) \text{ et } C' = (u, q, cbv) \text{ si } \delta(q, a) = (q', b, \triangleleft)$
- On ajoute aussi les cas limites :
 - ► $C = (u, q, \varepsilon)$ et $C' = (ub, q', \varepsilon)$ si $\delta(q, \#) = (q', b, \triangleright)$
 - $C = (uc, q, \varepsilon) \text{ et } C' = (u, q', cb) \text{ si } \delta(q, \#) = (q', b, \triangleleft)$
 - ► $C = (\varepsilon, q, \varepsilon)$ et $C' = (\varepsilon, q, b)$ si $\delta(q, \#) = (q', b, \triangleleft)$
- Remarque : si dans la configuration C' = (s, q', t) d'arrivée s commence par des # on les supprime, de même si t termine par des #.

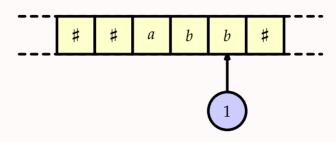




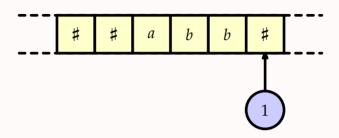
 $(\varepsilon, 0, aabb) \rightarrow (\varepsilon, 1, aab)$



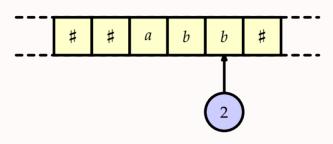
 $(\varepsilon,0,aabb) \to (\varepsilon,1,aab) \to (a,1,ab)$



$$(\varepsilon,0,aabb) \to (\varepsilon,1,aab) \to (a,1,ab) \to (ab,1,b)$$

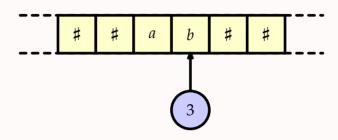


$$(\varepsilon,0,aabb) \rightarrow (\varepsilon,1,aab) \rightarrow (a,1,ab) \rightarrow (ab,1,b) \rightarrow (abb,1,\varepsilon)$$



$$(\varepsilon,0,aabb) \to (\varepsilon,1,aab) \to (a,1,ab) \to (ab,1,b) \to (abb,1,\varepsilon)$$

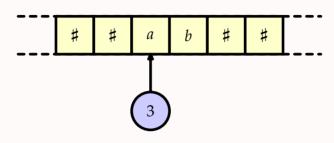
$$\to (ab,2,b)$$



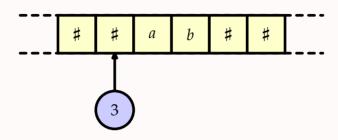
$$(\varepsilon, 0, aabb) \rightarrow (\varepsilon, 1, aab) \rightarrow (a, 1, ab) \rightarrow (ab, 1, b) \rightarrow (abb, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (ab, 2, b)$$

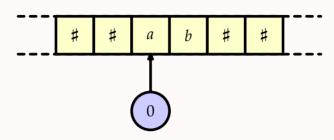
$$\rightarrow (a, 3, b)$$



$$\begin{split} (\varepsilon,0,aabb) &\to (\varepsilon,1,aab) \to (a,1,ab) \to (ab,1,b) \to (abb,1,\varepsilon) \\ &\to (ab,2,b) \\ &\to (a,3,b) \to (\varepsilon,3,ab) \end{split}$$



$$\begin{split} (\varepsilon,0,aabb) &\to (\varepsilon,1,aab) \to (a,1,ab) \to (ab,1,b) \to (abb,1,\varepsilon) \\ &\to (ab,2,b) \\ &\to (a,3,b) \to (\varepsilon,3,ab) \to (\varepsilon,3,\sharp ab) \end{split}$$

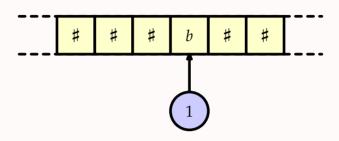


$$(\varepsilon, 0, aabb) \rightarrow (\varepsilon, 1, aab) \rightarrow (a, 1, ab) \rightarrow (ab, 1, b) \rightarrow (abb, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (ab, 2, b)$$

$$\rightarrow (a, 3, b) \rightarrow (\varepsilon, 3, ab) \rightarrow (\varepsilon, 3, \sharp ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 0, ab)$$



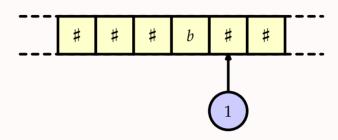
$$(\varepsilon, 0, aabb) \rightarrow (\varepsilon, 1, aab) \rightarrow (a, 1, ab) \rightarrow (ab, 1, b) \rightarrow (abb, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (ab, 2, b)$$

$$\rightarrow (a, 3, b) \rightarrow (\varepsilon, 3, ab) \rightarrow (\varepsilon, 3, \sharp ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 0, ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 1, b)$$



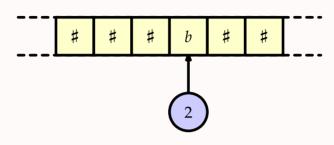
$$(\varepsilon, 0, aabb) \rightarrow (\varepsilon, 1, aab) \rightarrow (a, 1, ab) \rightarrow (ab, 1, b) \rightarrow (abb, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (ab, 2, b)$$

$$\rightarrow (a, 3, b) \rightarrow (\varepsilon, 3, ab) \rightarrow (\varepsilon, 3, \sharp ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 0, ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 1, b) \rightarrow (b, 1, \varepsilon)$$



$$(\varepsilon, 0, aabb) \rightarrow (\varepsilon, 1, aab) \rightarrow (a, 1, ab) \rightarrow (ab, 1, b) \rightarrow (abb, 1, \varepsilon)$$

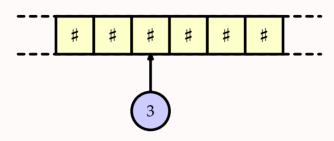
$$\rightarrow (ab, 2, b)$$

$$\rightarrow (a, 3, b) \rightarrow (\varepsilon, 3, ab) \rightarrow (\varepsilon, 3, \sharp ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 0, ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 1, b) \rightarrow (b, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 2, b)$$



$$(\varepsilon, 0, aabb) \rightarrow (\varepsilon, 1, aab) \rightarrow (a, 1, ab) \rightarrow (ab, 1, b) \rightarrow (abb, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (ab, 2, b)$$

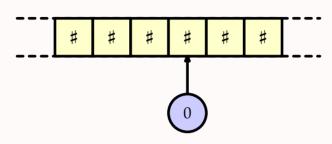
$$\rightarrow (a, 3, b) \rightarrow (\varepsilon, 3, ab) \rightarrow (\varepsilon, 3, \sharp ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 0, ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 1, b) \rightarrow (b, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 2, b)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 3, \varepsilon)$$



$$(\varepsilon, 0, aabb) \rightarrow (\varepsilon, 1, aab) \rightarrow (a, 1, ab) \rightarrow (ab, 1, b) \rightarrow (abb, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (ab, 2, b)$$

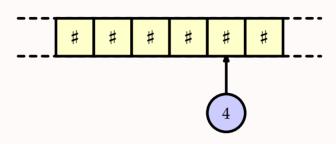
$$\rightarrow (a, 3, b) \rightarrow (\varepsilon, 3, ab) \rightarrow (\varepsilon, 3, \sharp ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 0, ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 1, b) \rightarrow (b, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 2, b)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 3, \varepsilon) \rightarrow (\varepsilon, 0, \varepsilon)$$



$$(\varepsilon, 0, aabb) \rightarrow (\varepsilon, 1, aab) \rightarrow (a, 1, ab) \rightarrow (ab, 1, b) \rightarrow (abb, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (ab, 2, b)$$

$$\rightarrow (a, 3, b) \rightarrow (\varepsilon, 3, ab) \rightarrow (\varepsilon, 3, \sharp ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 0, ab)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 1, b) \rightarrow (b, 1, \varepsilon)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 2, b)$$

$$\rightarrow (\varepsilon, 3, \varepsilon) \rightarrow (\varepsilon, 4, \varepsilon)$$

Langage accepté par une machine de Turing

- Un mot $u \in \Sigma^*$ est accepté par une machine de Turing si $(\varepsilon, q_0, u) \to^* (s, q_F, t)$ avec $q_F \in F$, c'est-à-dire :
 - Le calcul de la machine termine sur l'entrée u.
 - L'état de la configuration finale est un état final.
- Ainsi, un mot est rejeté lorsque :
 - Le calcul termine et aboutit dans un état non final.
 - Le calcul est infini.
- Le langage accepté par une machine de Turing M est l'ensemble des mots sur $u \in \Sigma^*$ tels que M accepte u.
- La classe des langages acceptés par machine de Turing est appelée classse des langages récursivement énumérables

Langage décidé par une machine de Turing

- lacksquare On dit qu'une machine de Turing M **décide** un langage L sur Σ s'il existe une machine de Turing M qui
 - **termine** sur toute entrée $u \in \Sigma^*$
 - accepte L
- **Prop**: un langage décidable est récursivement énumérable.
- La classe des langages décidés par machine de Turing est appelée classe des langages décidables ou encore récursifs.

Lien avec le cours MPI

- Les problèmes de décision décidables sont ceux dont le langage des instances positives est décidable par machine de Turing.
- Le langage des instances positives du problème de correspondance de Post n'est pas décidable, par contre il est récursivement énumérable, on dit alors que le problème est semi-décidable.
- Les problèmes de décision de la classe P sont ceux dont le langage des instances positives est décidable par une machine de Turing déterministe et qui vérifie de plus que le nombre d'étapes de calcul de la machine est un $O(n^k)$ pour un certain $k \ge 0$ avec n la taille de l'instance.
- Les problèmes de décision de la classe NP sont ceux dont le langage des instances positives est décidable par une machine de Turing non-déterministe et dont le nombre d'étapes d'un calcul acceptant est un $O(n^k)$. Nous n'avons pas défini cette machine, mais on imagine aisément à quoi elle peut ressembler par analogie avec les automates finis.

Exercices

- 1. **Exemple historique de Turing** : donner une machine de Turing prenant en entrée une suite de 1 et qui construit une suite de 1 deux fois plus longue en intercalant un symbole blanc #. Le format est le suivant : si l'entrée est 111 la sortie sera 111#111.
- 2. Donner une machine de Turing qui calcule n+1 lorsque $n \in \mathbb{N}$ est placée sur son ruban d'entrée sous format binaire $\Sigma = \{0, 1\}$ avec le bit de poids faible à droite.
- 3. Démontrer que le langage des mots sur $\Sigma = \{a, b\}$ qui contiennent un nombre pair de a est décidable en temps polynomial.
- 4. Démontrer que tout langage régulier est décidable en temps polynomial.
- 5. Démontrer que le langage des mots sur $\Sigma = \{a, b\}$ qui contiennent autant de a que de b est décidable en temps polynomial. *Indication* : on pourra utiliser l'alphabet $\Gamma = \{a, b, A, B, \sharp\}$ pour marquer les lettres.
- 6. Démontrer que le langage des mots sur $\Sigma = \{a\}$ de longueur une puissance de 2 est décidable.