

**Un lenguaje reconocible pero no decidable** Ya que las máquinas de Turing pueden ser codificadas como palabras finitas, entonces una máquina de Turing  $w$  podría ser el input de otra TM. Además, el par máquina de Turing  $M$ , palabra  $w$ , también podría ser el input de una TM. Por el resto de esta asignatura, supondremos que si  $\langle M, w \rangle$  (la codificación de  $M$  y  $w$ ) es el input para una TM  $H$ , entonces  $H$  siempre puede simular lo que haría  $M$  cuando el input es  $w$ .

Definimos el siguiente lenguaje:

$$A_{TM} = \{\langle M, w \rangle : M \text{ acepta } w\}$$

**Teorema 2.22.** *El lenguaje  $A_{TM}$  es reconocible pero no es decidable.*

*Proof.* Lo primero es ver que  $A_{TM}$  es reconocible. Para ver esto basta con, para cada entrada  $\langle M, w \rangle$ , simular lo que hace  $M$  cuando su entrada es  $w$ . Como estamos suponiendo que eso se puede hacer siempre, entonces  $A_{TM}$  es reconocible.

Ahora, supongamos que  $A_{TM}$  es decidable. Es decir, supongamos que existe una TM  $H$  que para cada entrada  $\langle M, w \rangle$  se detiene, acepta cuando  $M$  acepta a  $w$  y rechaza cuando  $M$  no acepta a  $w$ .

Ahora construiremos una nueva TM  $D$  a partir de  $H$ . Esta nueva TM  $D$  ejecuta  $H$  como subrutina, entonces, para cada entrada  $\langle M, w \rangle$  usa a  $H$  para determinar qué hace  $M$  cuando su entrada es  $w = \langle M \rangle$ , una codificación de la misma TM  $M$ . Una vez que  $D$  ha determinado dicha información,  $D$  hará lo opuesto. Es decir, rechaza si  $M$  acepta a  $\langle M \rangle$  y acepta si  $M$  rechaza a  $\langle M \rangle$ .

Ahora veremos lo que ocurre cuando  $D$  recibe como input a  $\langle D \rangle$ , una codificación de sí misma. Bueno, si  $H$  dice que  $D$  acepta  $\langle D \rangle$ , entonces  $D$  rechaza a  $\langle D \rangle$ , y si  $H$  dice que  $D$  rechaza a  $\langle D \rangle$ , entonces  $D$  acepta a  $\langle D \rangle$ . Esto es claramente una contradicción, por lo tanto  $D$  no puede existir, y luego  $H$  no puede existir. Lo que nos permite concluir que  $A_{TM}$  no es decidable.  $\square$

**Halt:** Definimos el siguiente lenguaje.

$$HALT_{TM} = \{\langle M, w \rangle : M \text{ se detiene con la entrada } w\}$$

**Teorema 2.23.** *El lenguaje  $HALT_{TM}$  no es decidable.*

*Proof.* Supongamos que  $HALT_{TM}$  es decidable. Es decir, supongamos que existe una TM  $R$  que acepta cada vez que para una entrada  $\langle M, w \rangle$ ,  $M$  se detiene cuando la entrada es  $w$ , y rechaza cuando  $M$  no se detiene cuando la entrada es  $w$ .

Ahora construiremos una nueva TM  $S$  a partir de  $R$  que decide  $A_{TM}$ . Como sabemos que  $A_{TM}$  no es decidable, entonces tal TM  $R$  no puede existir. Esta nueva TM  $S$  ejecuta  $R$  como subrutina, entonces, para cada entrada  $\langle M, w \rangle$  usa a  $R$  para determinar si  $M$  se detiene cuando su entrada es  $w$ . Una vez que  $R$  ha determinado dicha información,  $S$  hará lo siguiente:

- Si  $R$  rechaza, entonces  $S$  rechaza (en este caso,  $R$  nos dice que  $M$  no se detiene cuando el input es  $w$ ).
- Si  $R$  acepta, entonces  $S$  simula  $M$  con entrada  $w$  hasta que se detenga ( $R$  garantizó que  $M$  se detendrá cuando la entrada es  $w$ ). Si  $M$  acepta,  $S$  acepta, y si  $M$  rechaza entonces  $S$  rechaza.

□

De esta manera, hemos visto que existen lenguajes no decidibles pero reconocibles, y lenguajes no reconocibles.