

# Grundlagen der Theoretischen Informatik

## Wintersemester 2024/25

Prof. Dr. Heribert Vollmer

Institut für Theoretische Informatik  
Leibniz Universität Hannover

Link für Kurzfragen:



URL: <https://pingo.coactum.de/events/739935>

# Inhalt

Sprachen und Grammatiken

Die Chomsky-Hierarchie

Reguläre (Typ-3-) Sprachen

Endliche Automaten

Nichtdeterministische endliche  
Automaten

Endliche Automaten und  
Typ-3-Grammatiken

Das Pumping Lemma für  
reguläre Sprachen

Kontextfreie (Typ-2-) Sprachen

Kellerautomaten

Das Pumping-Lemma für  
kontextfreie Sprachen

Typ-1- und Typ-0-Sprachen

Der intuitive Berechenbarkeitsbegriff

Berechenbarkeit durch Maschinen

Turing-Berechenbarkeit

Mehrband-Maschinen

Zusammensetzung von  
Turingmaschinen

Berechenbarkeit in  
Programmiersprachen

Die Programmiersprache LOOP

Die Programmiersprache WHILE

Die Church'sche These

Entscheidbarkeit und Aufzählbarkeit

Unentscheidbare Probleme

Das Halteproblem

Der Satz von Rice

# Typ-1- und Typ-0-Sprachen

# Alan Turing



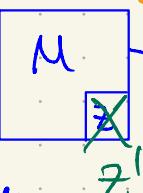
Geboren: 23. Juni 1912, Maida Vale

Gestorben: 7. Juni 1954, Wilmslow, Vereinigtes Königreich

# Turing-Maschinen

M: Schreib-Lese-Band (Eingabe + Hilfsinformation)

... -  $\square$  a b l ... -  $\square$  x b c d - l y  $\square$  o o ...



endl. Kontrolle  
mit Zegnft  
auf unbegrenzten  
Hilfspeicher  
(bel. Zegnft,  
Größe unbeschränkt)

$\square$  = Leerzeichen  
Schreib-Lese-Kopf  $\Gamma$  = Alphabet des Bandesymbole  
kann in beiden  
Richtungen bewegt  
werden

Abhängig von

- aktuellem Zustand sowie
- gesehenem Zeichen auf Band

Führt die TM M folgende Aktionen durch:

- sie wechselt in neuen Zustand
- sie ersetzt das gesehene Zeichen durch ein neues
- sie bewegt den Kopf nach

- L - links
- N - keine Kopfbewegung
- R - rechts

$$\delta: Z \times \Gamma \rightarrow P(Z \times \Gamma \times \{L, N, R\})$$

(D)TM | NTM

## Konfiguration:

$l = a b \dots b z' x b c \dots y$

u f v Band rechts  
Band links akt. Zustand vor Kopf

$$\delta(z, a) = (z', b, R)$$

Falls M in Zust. z ein a liest  
so wechselt in Zust. z',  
schreibt b und bewegt Kopf  
nach rechts.

## Definition

Eine Turingmaschine (TM) ist ein 7-Tupel

$$M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E),$$

wobei für die einzelnen Komponenten gilt:

- ▶  $Z$  ist die Menge der Zustände
- ▶  $\Sigma$  ist das Eingabealphabet
- ▶  $\Gamma \supseteq \Sigma$  ist das Arbeitsalphabet
- ▶  $z_0 \in Z$  ist der Startzustand
- ▶  $\square \in \Gamma \setminus \Sigma$  ist das Leerzeichen bzw. Blank
- ▶  $E \subseteq Z$  ist die Menge der Endzustände
- ▶  $\delta$  ist die Übergangsfunktion

## Definition (Fortsetzung)

Bei deterministischen Turingmaschinen (DTM, TM) gilt:

$$\delta: Z \times \Gamma \rightarrow Z \times \Gamma \times \{L, N, R\}$$

Bei nichtdeterministischen Turingmaschinen (NTM) gilt:

$$\delta: Z \times \Gamma \rightarrow \mathcal{P}(Z \times \Gamma \times \{L, N, R\})$$

# Erläuterung der Arbeitsweise

## Startkonfiguration:

M befindet sich am Anfang im Zustand  $z_0$ . Der Eingabekopf steht auf dem ersten Zeichen der Eingabe. Alle Bandzellen außerhalb der Eingabe enthalten das Leersymbol.

## Zustandsübergang: (deterministischer Fall)

$\delta(z, a) = (z', b, X)$  bedeutet:

Ist M im Zustand  $z$  und liest das Eingabezeichen  $a$ , so geht M in den Zustand  $z'$  über, ersetzt das Eingabezeichen durch  $b$  und bewegt den Kopf gemäß  $X$ :  $R \triangleq$  rechts,  $L \triangleq$  links,  $N \triangleq$  neutral (keine Kopfbewegung).

$(z, z' \in Z, a, b \in \Gamma.)$

Nichtdeterministische Maschine: mehrere mögliche analoge Übergänge.

# Erläuterung der Arbeitsweise

Ende der Rechnung:

$M$  hält, sobald ein Zustand aus  $E$  angenommen wird.

Akzeptierte Sprache:

Ein Eingabewort  $x$  wird **akzeptiert**, falls in der Rechnung von  $M$  auf  $x$  irgendwann ein Zustand aus  $E$  angenommen wird.

$$L(M) = \{w \in \Sigma^* \mid M \text{ akzeptiert } w\}$$

## Definition

Eine Konfiguration einer TM  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  ist ein Wort  $k = u z v$ , wobei  $u, v \in \Gamma^*$  und  $z \in Z$ .

Startkonfiguration von  $M$  bei Eingabe  $w$ :  $z_0 w$ . ( $u=\varepsilon, v=w$ )

Konfiguration einer TM  $M$  (Momentaufnahme/vollst. Beschreibung):

- Zustand  $z \in Z$
- Bandinhalt  $w = u v \in \Gamma^*$
- Kopfposition: auf ersten Zeichen von  $v$

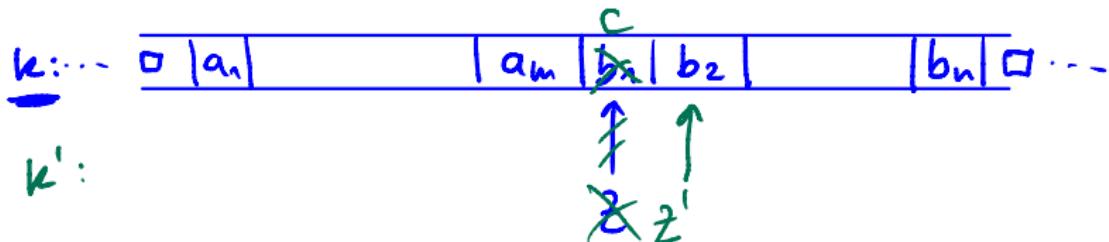
## Definition

$\xrightarrow[M]{k} k'$

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  eine TM. Wir definieren eine zweistellige Relation  $\vdash_M$  auf der Menge der Konfigurationen wie folgt für  $z \in Z \setminus E$ :

$\xrightarrow[M]{k}$   
 $a_1 \dots a_m z b_1 \dots b_n \vdash$

$$\xrightarrow[M]{k'} = \begin{cases} a_1 \dots a_m z' c b_2 \dots b_n, & \text{falls } \delta(z, b_1) = (z', c, N), m \geq 0, n \geq 1 \\ a_1 \dots a_m c z' b_2 \dots b_n, & \text{falls } \delta(z, b_1) = (z', c, R), m \geq 0, n \geq 2 \\ a_1 \dots z' a_m c b_2 \dots b_n, & \text{falls } \delta(z, b_1) = (z', c, L), m \geq 1, n \geq 1 \end{cases}$$



## Sonderfälle

- $n = 1$ , Maschine läuft nach rechts:

$a_1 \dots a_m z b_1 \vdash a_1 \dots a_m c z' \square$ , falls  $\delta(z, b_1) = (z', c, R)$ ,  $m \geq 0$

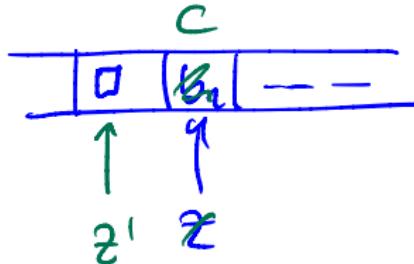
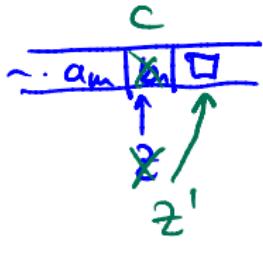
- $m = 0$ , Maschine läuft nach links:

Konfiguration wird  
längs!

$z b_1 \dots b_n \vdash z' \square c b_2 \dots b_n$ , falls  $\delta(z, b_1) = (z', c, L)$ ,  $n \geq 1$

- Für  $z \in E$  gibt es keine Konfiguration  $k$  mit

$a_1 \dots a_m z b_1 \dots b_n \vdash k$ .



## Definition

Die von einer Turingmaschine  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  akzeptierte Sprache ist

$$L(M) = \{w \in \Sigma^* \mid z_0 w \vdash^* u z v \text{ für ein } z \in E \text{ und } u, v \in \Gamma^*\}.$$

Startkonfiguration

Endkonfiguration

Dabei ist  $k_a \vdash^* k_e$ , falls  $k_a = k_e$  oder es  $k_1, \dots, k_n$  gibt mit

Konfigurationsübergang in mehreren Schritten

Also: Ein Wort wird akzeptiert, falls irgendwann ein Endzustand angenommen wird.

## $\mu$ deterministisch

- $k \vdash h'$  für eindeutiges  $h'$ , falls Zustand  $i \in k$  aus  $Z \setminus E$
- keine Folgekond. für  $h_i$  falls Endzustand

## $\mu$ nichtdeterministisch

$\Rightarrow k \vdash k'$ ,  $k \vdash k''$  möglich für  $k' \neq k''$   
(da  $n$  eindeutig sein)

- keine Folgekond. für  $h_i$ , insbesondere für Endzustand  
 $(\delta(z(a)) = \emptyset)$

Beispiel: TDL, die zu einer Eingabezahl in Binärdarstellung Eins addiert und Kopf auf erstes Zeichen bringt

$s: n \mapsto n+1$  Nachfolgerfunktion

$$\begin{array}{r} 1010 \\ + 1 \\ \hline 1011 \end{array}$$

$$M = (\{z_0, z_1, z_2, z_e\}, \{0, 1\}, \{0, 1, \square\}, S,$$

$z_0, \square, \{z_e\}\},$  wobei  $S$  wie folgt:

$$\begin{array}{r} 1111 \\ - 111 \\ \hline 10000 \end{array}$$

~~$\delta(z_0, 0) = (z_0, 0, R)$~~

~~$\delta(z_0, 1) = (z_0, 1, R)$~~

Beispielrechnung:

$$\begin{array}{r} z_0 101 \\ \hline (2) \end{array} \quad \begin{array}{r} 1z_0 01 \\ \hline (1) \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 10z_0 1 \\ \hline (2) \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 101z_0 \square \\ \hline (3) \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 10z_1 1 \square \\ \hline (4) \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 1z_0 0 0 \square \\ \hline (5) \end{array}$$

$$\begin{array}{r} z_1 1 0 \square \\ \hline (6) \end{array}$$

$$\begin{array}{r} z_2 \square 1 1 0 \square \\ \hline (7) \end{array}$$

$$\begin{array}{r} \square z_e 1 1 0 \square \\ \hline (8) \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 101 \\ 1 \\ \hline 110 \end{array}$$

Kopf an  
rechtes  
Eingabe-  
ende

$$\left\{ \begin{array}{l} z_0 0 \rightarrow z_0 0R \quad (1) \\ z_0 1 \rightarrow z_0 1R \quad (2) \\ z_0 \square \rightarrow z_1 \square L \quad (3) \end{array} \right.$$

Addition  
 $0 \xrightarrow{1} 1$   
 $1 \xrightarrow{0} 0$   
 $1 \xrightarrow{1} 0$

$$\left\{ \begin{array}{l} z_1 0 \rightarrow z_2 1 L \quad (4) \\ z_1 1 \rightarrow z_1 0 L \quad (5) \\ z_1 \square \rightarrow z_e 1 N \quad (6) \end{array} \right.$$

Kopf an  
Ende

$$\left\{ \begin{array}{l} z_2 0 \rightarrow z_2 0 L \quad (7) \\ z_2 1 \rightarrow z_2 1 L \quad (8) \\ z_2 \square \rightarrow z_e \square R \quad (9) \end{array} \right.$$

## Definition

...  $\square \triangleright | a_1 | a_2 | \dots | a_n | \triangleleft$

Ein linear-beschränkter Automat (LBA) ist eine NTM

$$M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$$

Kopf bewegt sich  
nur im Bereich der  
Eingabe

mit folgenden Eigenschaften:

- ▶  $\Gamma \setminus \Sigma$  enthält zwei spezielle Symbole  $\triangleright$  und  $\triangleleft$ , die so genannte linke bzw. rechte Bandendemarkierung
- ▶ Falls  $M \triangleright$  liest, ist keine Kopfbewegung nach links erlaubt
- ▶ Falls  $M \triangleleft$  liest, ist keine Kopfbewegung nach rechts erlaubt
- ▶ Die Bandsymbole  $\triangleright$  und  $\triangleleft$  dürfen nicht durch andere Zeichen überschrieben werden

Die von  $M$  akzeptierte Sprache ist

$$L(M) = \{w \in \Sigma^* \mid z_0 \triangleright w \triangleleft \vdash^* uv \text{ für ein } z \in E \text{ und } u, v \in \Gamma^*\}.$$

## Satz

1. Eine Sprache  $L$  ist kontextsensitiv (Typ 1) gdw. es einen LBA gibt mit  $L(M) = L$
2. Eine Sprache  $L$  ist vom Typ 0 gdw. es eine TM  $M$  gibt mit  $L(M) = L$  gdw. es eine NTM  $M$  gibt mit  $L(M) = L$

## Bemerkung

Es ist unbekannt, ob deterministische LBAen nicht schon die Klasse der Typ-1-Sprachen akzeptieren.

|| **LBA-Problem:** Gibt es für jede Typ-1-Sprache einen deterministischen LBA, der sie akzeptiert?