ELMÉLETI INFORMATIKA

II. rész

Algoritmus- és kiszámíthatóságelmélet

Számítási modellek 1 Turing-gép



Számítási modellek

ALGORITMUS: Egy meghatározott cél elérésére irányuló, egymástól elkülönített, mechanikusan elvégezhető műveletek sorozata, amelyek segítségével bizonyos kiindulási állapotból véges számú közbenső állapoton keresztül egy előírt feltételeknek eleget tevő végállapotba jutunk.

Az algoritmusokat tehát valamilyen **probléma** megoldásának céljából tervezzük, majd valamilyen programozási nyelv segítségével kódoljuk, hogy számítógépen végre tudjuk hajtani őket.

A továbbiakban olyan problémákkal foglalkozunk, amelyeket meg lehet adni matematikai fogalmak segítségével, és amelyek megoldása számítási modellek segítségével megvalósítható.



PROBLÉMA:

NÉV: XY

INPUT: a probléma megengedett bemenete

OUTPUT: itt van leírva, hogy egy adott bemenetre milyen kimenet

várható

10.1 példa:

NÉV: Két természetes szám összege

INPUT: x és y természetes számok

OUTPUT: z természetes szám, melyre z = x + y

10.1 definíció: (számítási probléma)

A P számítási probléma egy (IN, OUT, p) elemhármas, ahol IN a megengedett bemenetek halmaza, OUT a kimenetek halmaza, a $p: IN \longrightarrow OUT$ pedig olyan függvény, amely minden egyes bemenethez a megfelelő kimenetet rendeli.



10.2 definíció: (algoritmussal megoldható probléma)

Az A algoritmus **megoldja** a P = (IN, OUT, p) számítási problémát, ha képes elfogadni az IN halmaz tetszőleges x elemének kódját, s ehhez véges számú lépés után megadni az OUT halmaz egy olyan y elemének kódját, amelyre y = p(x) teljesül.

Léteznek problémák, amelyek algoritmussal nem oldhatók meg!

10.2 példa:

NÉv: Környezetfüggetlen nyelvek ekvivalenciája

INPUT: G_1 és G_2 környezetfüggetlen nyelvtanok

OUTPUT: IGEN, ha $L(G_1) = L(G_2)$, ill. NEM, ha $L(G_1) \neq L(G_2)$



10.2 definíció: (algoritmussal megoldható probléma)

Az A algoritmus **megoldja** a P = (IN, OUT, p) számítási problémát, ha képes elfogadni az IN halmaz tetszőleges x elemének kódját, s ehhez véges számú lépés után megadni az OUT halmaz egy olyan y elemének kódját, amelyre y = p(x) teljesül.

Léteznek problémák, amelyek algoritmussal nem oldhatók meg!

10.2 példa:

Név: Környezetfüggetlen nyelvek ekvivalenciája

INPUT: G_1 és G_2 környezetfüggetlen nyelvtanok

KÉRDÉS: Teljesül, hogy $L(G_1) = L(G_2)$?

10.3 definíció: (algoritmussal eldönthető probléma)

Az A algoritmus **eldönti** a P = (IN, OUT, p) eldönthető problémát, ha képes elfogadni az IN halmaz tetszőleges x elemének kódját, s az ehhez tartozó kérdésre véges számú lépés után megadni az IGEN vagy NEM választ.



Az 1930-as évekig a matematikusok úgy vélték, hogy minden matematikai állítás *igazolható* vagy *cáfolható*. Ez azt jelenti, hogy az adott axiómarendszer axiómáiból vagy az állítást, vagy annak negációját le lehet vezetni.

Kurt Gödel 1931-ben bebizonyította, hogy minden ellentmondásmentes axiómarendszer, amely tartalmazza a természetes számok Peano-féle axiómarendszerét, **nem teljes** (azaz vannak benne eldönthetetlen problémák).

Rögtön adódik a kérdés: eldönthető-e valami módon egy állításról, hogy érdemes-e vele foglalkoznunk? A kérdés "*Entscheidungs-problem*"-ként (döntési probléma) vonult be a matematika történetébe, s először DAVID HILBERT vetette föl.

ALAN M. TURING 1936-ban nemcsak a fenti problémát oldotta meg, de lefektette az elektronikus számítógépek készítésének elméleti alapjait is.

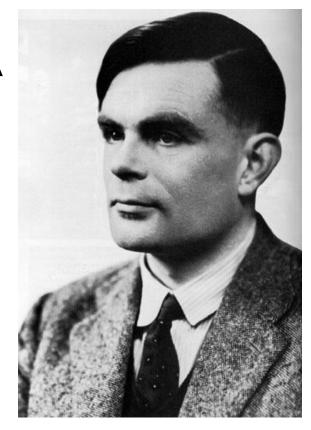


Turing-gép

A számítások matematikai szempontból "legtisztább" modellje a **Turing-gép**. A fogalmat ALAN M. TURING angol matematikus vezette be 1936-ban, tehát még a programvezérlésű számítógépek megjelenése előtt.

A Turing-gépeken minden olyan számítás elvégezhető, amelyet bármilyen más számítási modellen el lehet végezni.

A Turing-gépek főleg elméleti vizsgálatokban használatosak.



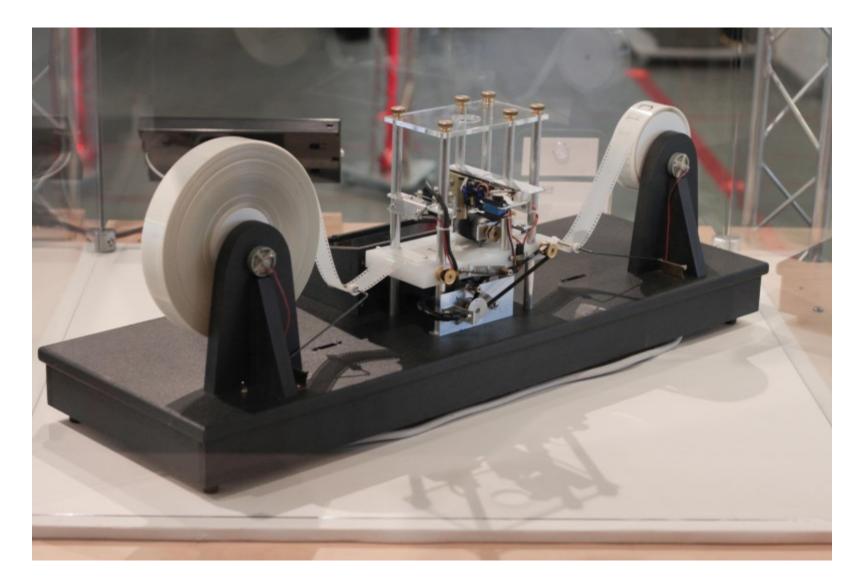


Egy Turing-gép a következő részekből áll:

- k darab (k ≥ 1) szalagból, amelyek mindkét irányban végtelen sok cellára vannak osztva. Minden szalagnak van egy kitüntetett kezdőcellája. Minden szalag minden cellájára egy adott véges Γ ábécéből lehet jelet írni. Véges sok cella kivételével ez a jel az ábécé egy speciális "□" jele kell hogy legyen, amely az üres cellát jelöli.
- minden szalaghoz tartozik egy író-olvasó fej, amely minden lépésben az adott szalag pontosan egy celláján áll. A fejek mindkét irányban mozgathatók.
- vezérlőegységből, amelynek lehetséges állapotai egy véges halmazt alkotnak. Az állapotok között található egy kezdőállapot és egy végállapot.



Egy Turing-gép a következő részekből áll:





Kiindulási helyzetben a vezérlőegység kezdőállapotban van, az író-olvasó fejek pedig a szalagok kezdőcelláján állnak. Egy lépés során minden fej leolvassa az alatta lévő cellában található jelet, s a vezérlőegység saját állapotától és a beolvasott jelektől függően 3 dolgot csinálhat:

- átmegy egy új állapotba vagy maradhat az aktuális állapotban,
- minden fejnek utasítást ad, hogy az alatta lévő cellában található jelet írja át más jelre,
- minden fejnek utasítást ad, hogy, lépjen egyet jobbra vagy balra, vagy maradjon helyben.

A Turing-gép **megáll**, ha a vezérlőegység végállapotba jut. Előfordulhat az is, hogy az adott bemenetre a gép sohasem áll meg. Ez a jelenség az igazi számítógépeknél előforduló végtelen ciklusnak felel meg.



A Turing-gép **input**ja a szalagokra kiindulási helyzetben írt szavak, miközben feltételezzük, hogy ezek a 0-dik celláktól kezdődően vannak a szalagokra írva.

Célszerű feltételezni, hogy az input szavak a "

jelet nem tartalmazzák. Ugyancsak feltételezhetjük, hogy a gép működése során valamennyi inputot elolvassa.

A Turing-gép **output**ja megállás után a *vezérlőegység végső* állapota vagy a szalagokon található szavakból álló rendezett *k*-s. Ez utóbbi esetben gyakran csak egyetlen szóra vagyunk kíváncsiak, ilyenkor output alatt az utolsó szalagon lévő szót értjük (*output szalag*).



10.4 definíció: (k-szalagos Turing-gép)

A k-szalagos $M=(Q,\Gamma,\Sigma,\delta,q_0,F)$ Turing-gép egy rendezett elemhatos, ahol

Q – a belső állapotok halmaza; nem üres véges halmaz

Γ – a **szalagjelek halmaza**; nem üres véges halmaz

 Σ – az input jelek halmaza; $\Sigma \subseteq \Gamma \setminus \{\Box\}$

 δ – az **átmenetfüggvény**; $\delta: (Q \setminus F) \times \Gamma^k \longrightarrow Q \times (\Gamma \times \{-, 0, +\})^k$

 q_0 – a kezdőállapot, $q_0 \in Q$

F – a végállapotok halmaza, $F \subseteq Q$



Bizonyos számításoknál csak egy kétértékű döntést várunk a géptől (pl. eldönthető problémák esetén). Ekkor csak azt nézzük, hogy a gép *milyen állapotban állt meg*. Amennyiben a gép F-beli állapotban állt meg, a válasz IGEN, ha pedig nem F-beli állapotban, akkor a válasz NEM.

Ennek alapján az *F*-beli állapotokat **elfogadó állapotok**nak, a nem *F*-beli állapotokat pedig **elutasító állapotok**nak nevezzük.

A δ **átmenetfüggvény** a Turing-gép programja, amely megadja, hogy ha a gép q állapotban van, és az i-edik $(1 \le i \le k)$ író-olvasó fej alatt lévő szalagjel a_i , akkor mit kell lépni. Ennek megfelelően a $\delta(q, a_1, a_2, ..., a_k)$ érték 2k+1 db összetevőből áll: a vezérlőegység lépés utáni q' állapota, az i-edik $(1 \le i \le k)$ szalagra írt b_i szalagjel, és az i-edik $(1 \le i \le k)$ író-olvasó fej elmozdulása, legfeljebb egy szalagcellával.



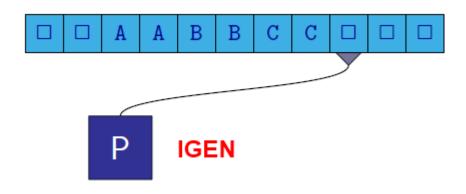
A továbbiakban egyszalagos Turing-gépekkel fogunk foglalkozni, ekkor az input szalag megegyezik az output szalaggal.

A Turing-gép egy **konfigurációját** a gép vezérlőegységének aktuális állapota, a szalagon lévő szó és az író-olvasó fej helyzete határozza meg.

Pl. a $\delta(q_1,a)=(q_2,b,+)$ átmenet jelentése: az egyszalagos Turing-gép vezérlőegysége q_1 állapotban van, a fej a jelet olvas, s ennek hatására a vezérlőegység átmegy q_2 állapotba, a fej az a jelet átírja b jelre, majd a fej egy cellányit jobbra mozog.



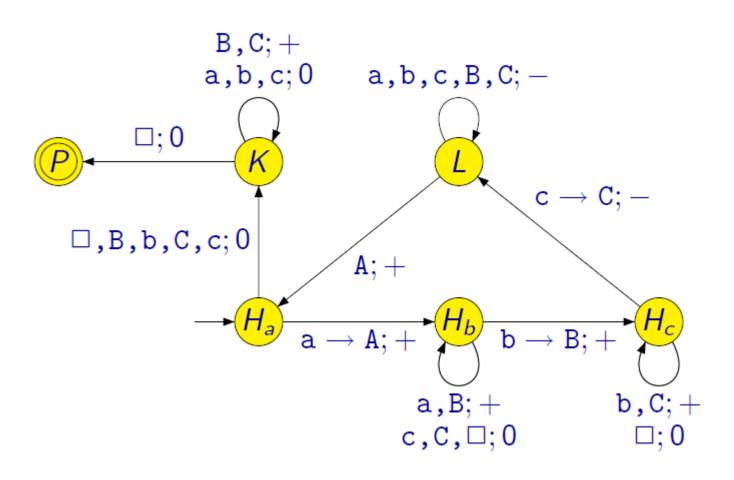
10.3 példa: Az alábbi Turing-gép az input szóról eldönti, hogy beletartozik-e az $L = \{a^n b^n c^n \mid n \ge 0\}$ nyelvbe.



- 1) Olvas az első a jelig, majd átírja A-ra. Ha b-t vagy c-t olvas, akkor végtelen ciklusba kerül. Ha már nincs több a jel, akkor megvizsgálja, hogy csak nagybetűk szerepelnek-e.
- 2) Olvas az első **b** jelig, majd átírja **B**-re. Ha **c**-t vagy □-t olvas, akkor végtelen ciklusba kerül.
- 3) Olvas az első c jelig, majd átírja c-re. Ha □-t olvas, akkor végtelen ciklusba kerül.
- 4) A fejet balra mozgatja, egészen az első A jelig.
- 5) Ugrás az 1) pontra.

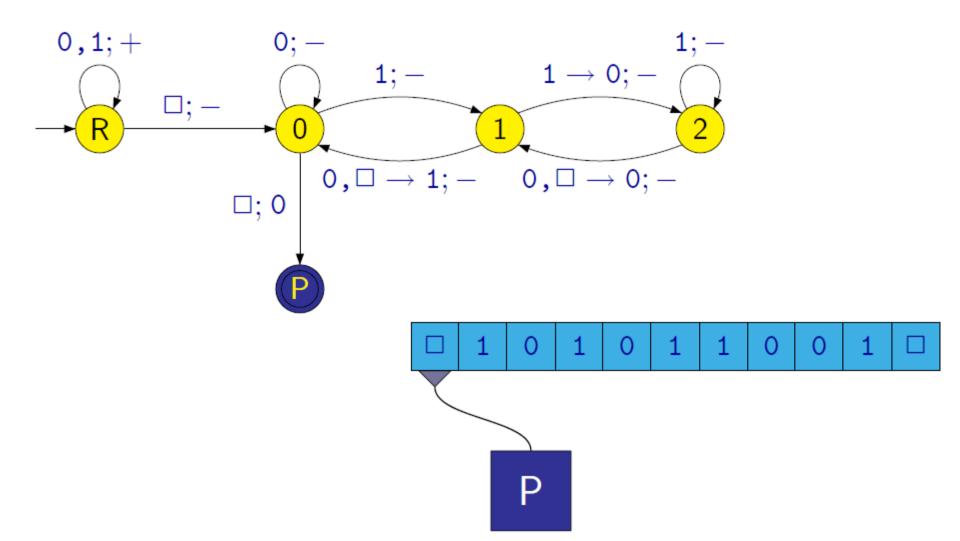


10.3 példa: Az alábbi Turing-gép az input szóról eldönti, hogy beletartozik-e az $L = \{a^n b^n c^n \mid n \ge 0\}$ nyelvbe.



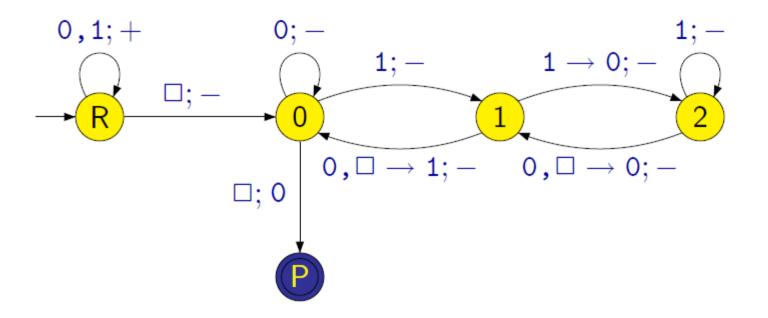


10.4 példa: Az alábbi Turing-gép kiszámítja az input bináris szám háromszorosát.





10.4 példa: Az alábbi Turing-gép kiszámítja az input bináris szám háromszorosát.



```
(R, □□1110011□) ⊢ (R, □□1110011□) ⊢ (R, □□11110011□) ⊢ (R, □□11110011□) ⊢

⊢ (R, □□1110011□) ⊢ (R, □□1110011□) ⊢ (R, □□1110011□) ⊢ (R, □□1110011□) ⊢

⊢ (0, □□1110011□) ⊢ (1, □□1111001□) ⊢ (2, □□1110001□) ⊢ (1, □□111001□) ⊢

⊢ (0, □□1111001□) ⊢ (1, □□1111001□) ⊢ (2, □□1011001□) ⊢ (2, □□1011001□) ⊢

⊢ (1, □01011001□) ⊢ (0, □101011001□) ⊢ (P, □101011001□)
```



A Turing-gép számításának eredménye

A Turing-gépek *nyelvek felismerésére* és *függvények kiszámítására* használhatók.

10.5 definíció: (a Turing-gép által felismert nyelv)

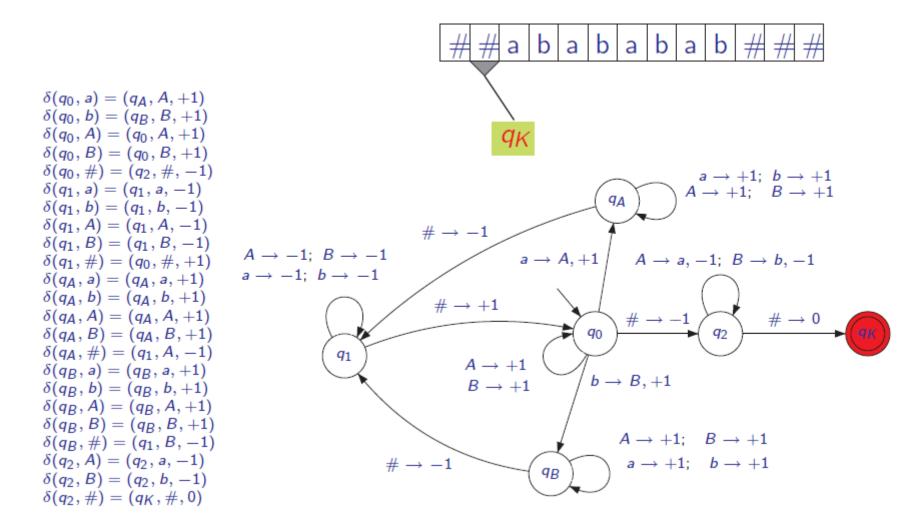
Az M Turing-gép által felismert L(M) nyelv azokból a $w \in \Sigma^*$ szavakból áll, amelyeket inputként megadva a gép végállapotban megáll.

10.6 definíció: (a Turing-gép által kiszámított függvény)

Az M Turing-gép által kiszámított $f_M \colon \Sigma^* \to \Sigma^*$ függvényt így értelmezzük: $f_M(s) = w$, ha az M gép az $s \in \Sigma^*$ input szóval indulva véges számú lépés után megáll, s az output szalagon a $w \in \Sigma^*$ szó fog szerepelni.



10.5 példa: Az alábbi egyszalagos TG megduplázza az input szót.

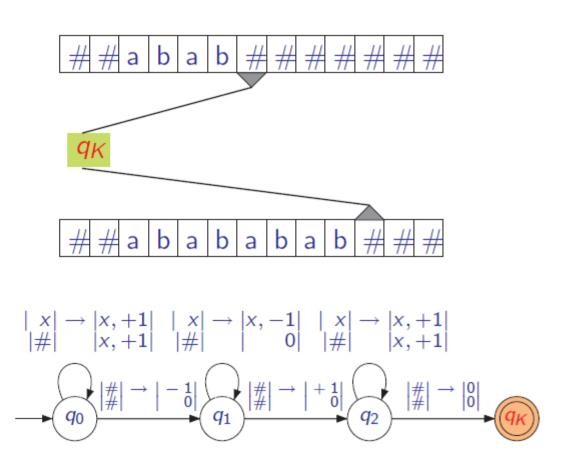


A TG végállapotban van.



10.6 példa: Az alábbi kétszalagos TG megduplázza az input szót.

$$\begin{split} \delta(q_0,a,\#) &= (q_0,a,+1,a,+1) \\ \delta(q_0,b,\#) &= (q_0,b,+1,b,+1) \\ \delta(q_0,\#,\#) &= (q_1,\#,-1,\#,0) \\ \delta(q_1,a,\#) &= (q_1,a,-1,\#,0) \\ \delta(q_1,b,\#) &= (q_1,b,-1,\#,0) \\ \delta(q_1,\#,\#) &= (q_2,\#,+1,\#,0) \\ \delta(q_2,a,\#) &= (q_2,a,+1,a,+1) \\ \delta(q_2,b,\#) &= (q_2,b,+1,b,+1) \\ \delta(q_2,\#,\#) &= (q_K,\#,0,\#,0) \end{split}$$



A TG végállapotban van.



A Turing-gép idő és tárigénye

A Turing-gép mint modell egyik nagy előnye, hogy segítségével elég egyszerűen vizsgálható a számítások idő és tárigénye.

Az M Turing-gép **számítási ideje** az s inputon a megállásig végrehajtott lépések száma, **tárigénye** pedig felhasznált szalagcellák száma.

Megjegyzés:

Ha a gép input szalagja csak olvasható, akkor előírhatjuk, hogy ez a szalag ne számítson bele a tárigénybe. Hasonló a helyzet a csak írásra szolgáló output szalaggal, amin sohasem léphetünk bal irányba. Mindez mögött az a megfontolás áll, hogy kizárólag az érdemi munka helyigényét mérjük, és ne foglalkozzunk a bemenet olvasásának és az eredmény írásának elkerülhetetlenül fellépő költségével.

- $T_M(n)$ az M Turing-gép **maximális számítási ideje** az n jelből álló inputon,
- $S_M(n)$ az M Turing-gép maximális tárigénye az n jelből álló inputon.

A $T_M(n)$ és $S_M(n)$ függvények segítségével lehetőég nyílik arra, hogy az algoritmusok hatékonyságát összehasonlítsuk.

Megjegyzés:

Ha valamely n hosszúságú w input szó esetén az M Turing-gép végtelen ciklusba kerül, akkor a $T_M(n)$ és $S_M(n)$ függvények értéke végtelen.



10.7 definíció: (időkorlátos Turing-gép)

Legyen $t: \mathbb{N} \to \mathbb{N}$ függvény. Az M Turing-gép t(n) időkorlátos, ha n jelből álló input szavakon legfeljebb t(n) lépést tesz, vagyis teljesül hogy $T_M(n) \le t(n)$.

Megjegyzés:

Az M Turing-gép (algoritmus) akkor tekinthető gyorsnak, ha t(n) egy lassan növekvő függvény.

10.8 definíció: (tárkorlátos Turing-gép)

Legyen $s: \mathbb{N} \to \mathbb{N}$ függvény. Az M Turing-gép s(n) tárkorlátos, ha n jelből álló input szavakon legfeljebb s(n) szalagcellát használ, vagyis teljesül hogy $S_M(n) \leq s(n)$.



10.9 definíció: (*k*-szalagos nemdeterminisztikus Turing-gép)

A k-szalagos $M=(Q,\Gamma,\Sigma,\delta,q_0,F)$ nemdeterminisztikus Turinggép egy rendezett elemhatos, ahol

Q – a belső állapotok halmaza; nem üres véges halmaz

Γ – a **szalagjelek halmaza**; nem üres véges halmaz

 Σ – az input jelek halmaza; $\Sigma \subseteq \Gamma \setminus \{\Box\}$

 δ – az **átmenetfüggvény**;

$$\delta: (Q \setminus F) \times \Gamma^k \longrightarrow P(Q \times (\Gamma \times \{-, 0, +\})^k)$$

 q_0 – a kezdőállapot, $q_0 \in Q$

F – a végállapotok halmaza, $F \subseteq Q$



Egy nemdeterminisztikus Turing-gép (NTG) tehát csak annyiban különbözik egy determinisztikus Turing-géptől, hogy minden helyzetben a vezérlőegység állapota és a szalagokhoz tartozó fejek által leolvasott jelek több lehetséges lépést is megengedhetnek.

10.10 definíció: (NTG által felismert nyelv)

Az M NTG által felismert L(M) nyelv azokból a $w \in \Sigma^*$ szavakból áll, melyekkel ha kezdő konfigurációból elindítjuk az M gépet, akkor létezik legalább egy elfogadó konfigurációban véget érő számítási út.

10.7 példa: Tételezzük fel, hogy az M egyszalagos NTG q állapotban van, a fej alatti szalagjel a, és $\delta(q,a) = \{(q,a,+),(p,b,+),(r,c,-)\}$. Ekkor a gép 3 lehetséges lépés közül választhat.



A determinisztikus Turing-gépek mintájára beszélhetünk időkorlátos ill. tárkorlátos nemdeterminisztikus Turing-gépekről.

10.11 definíció: (időkorlátos nemdeterminisztikus Turing-gép)

Legyen $t: \mathbb{N} \to \mathbb{N}$ függvény. Az M nemdeterminsztikus Turinggép t(n) időkorlátos, ha n jelből álló input szavakon minden számítási út mentén legfeljebb t(n) lépést tesz.

10.12 definíció: (tárkorlátos nemdeterminisztikus Turing-gép)

Legyen $t: \mathbb{N} \to \mathbb{N}$ függvény. Az M nemdeterminsztikus Turinggép s(n) **tárkorlátos**, ha n jelből álló input szavakon minden számítási út mentén legfeljebb s(n) szalagcellát használ.



Univerzális Turing-gépek

Az univerzális Turing-gépek a fordítóprogramok családján belül az interpreterek közé tartoznak, és bármely Turing-gépet képesek szimulálni. Egy U univerzális Turing-gép inputja két részből áll:

- az interpretálandó program, ami egy M Turing-gép leírása (az egyszerűség kedvéért feltételezhető, hogy az M gépnek egy szalagja és egy végállapota van, input ábécéje pedig $\Sigma = \{0,1\}$),
- az interpretálandó M Turing-gép tetszőleges $s \in \Sigma^*$ inputja.

Az U univerzális Turing-gép értelmezi az M gép leírását (kódját), és lépésről-lépésre szimulálja annak működését az s inputon.

Ehhez tehát az interpretálandó *M* Turing-gépből olyan adatot kell csinálni, amelyet az univerzális Turing-gép olvasni tud. Arra kell csak ügyelni, hogy minden *M* gép kódja véges bitsorozat legyen, valamint a kódolás/dekódolás algoritmussal elvégezhető legyen.



A Turing-gép egy lehetséges kódolása

Legyen $M = (Q, \Gamma, \Sigma, \delta, q_0, F)$ egyszalagos Turing-gép az alábbi módon megadva (minden adat természetes szám):

$$Q = \{0, 1, 2, ..., r\}$$
 $q_0 = 0$
 $\Gamma = \{0, 1, 2, ..., t\}$ $\square = t$
 $\Sigma = \{0, 1, 2, ..., z\}$
 $F = \{r\}$

fejmozgatás: balra = 0, jobbra = 1, helyben = 2

Ekkor az *M* Turing-gép kódolható pl. a következőképpen:

$$t$$
 ## r ## $q#a#q'#b#d$ ## $q'' \dots ###$ elválasztók szalagszimbólumok az utolsó állapot $\delta(q,a)=(q',b,d)$ átmenet leírása



Minden szóba jöhető M Turing-gépet egy $w \in \Sigma^*$ szóval írunk le. Tetszőleges w szóhoz legfeljebb egy Turing-gép létezik, amelynek a kódja w. Jelöljük ezt a gépet M_w -vel.

Az M_w Turing-gép ismeretében a w kód algoritmussal kiszámítható. A w kód ismeretében az M_w Turing-gép jellemzői algoritmussal megkaphatók.

Az *U* univerzális Turing-gép az alábbi módon működik:

$$U(w\#s) = egin{cases} M_w(s) & \text{ha } w \text{ Turing-g\'ep k\'od} \\ \text{reject} & \text{ha } w \text{ nem Turing-g\'ep k\'od} \end{cases}$$



10.1 tétel: Létezik olyan 3-szalagos U UTG, amelyre teljesül, hogy ha $w, s \in \Sigma^*$ és az M_w TG létezik, akkor az U gép a w # s inputot pontosan akkor fogadja el (utasítja el), ha az M_w gép az s inputot elfogadja (elutasítja).

Bizonyítás:

Legyen az *U* UTG-nek három szalagja.

Az U gép **első szalag**ja a w#s inputot tartalmazza, és csupán a w kód formális ellenőrzésére szolgál.

Az U gép **második szalag**ja az M_w TG egyetlen szalagjának felel meg. Tartalma és a hozzá tartozó fej helyzete az U gép működése során mindig azonos az M_w gép aktuális lépéséhez tartozó szalagtartalommal és fejpozícióval.

Az U gép **harmadik szalag**ja az M_w TG aktuális állapotát tartalmazza.



A szimuláció megkezdése előtt az U gép ellenőrzi, hogy az M_w gép létezik-e. Ha nem létezik, akkor U megáll elutasító állapotban. Ha létezik, akkor U az s input szót átmásolja a 2. szalagra, a 3. szalagra pedig feljegyzi az M_w gép kezdőállapotának kódját.

w#s	
S	
0	

Az U **gép egy lépése:** az 1. szalagon w kód meghatározza, hogy az M_w gép mit lépne, ha az U 3. szalagján lévő állapotban van, és a 2. szalaghoz tartozó fej alatti jelet olvassa. Ez alapján meglépi az az M_w gép lépését, majd módosítja a 2. és a 3. szalag tartalmát.

w#s
az M_w gép szalagja az i -edik lépés után
az M_w gép állapota az i -edik lépés után



Az U gép akkor áll meg, ha az M_w gép is megáll. Ez esetben az U gép pontosan akkor fogadja el a w # s input szót, ha megállás után a 3. szalagon az M_w gép végállapotának kódja van.

Elmondható tehát, hogy az így megalkotott *U* univerzális Turing-gép megfelel a tétel követelményeinek.

Megjegyzés:

Az univerzális Turing-gép létezése azt mutatja, hogy elvileg szerkeszthető olyan számítási eszköz, amely programozható és mindent ki tud számítani, ami kiszámítható.

A gyakorlati megvalósulás felé a következő lépés a Neumann-elv megalkotása volt, amely összhangban van a Turing-géppel. Ezért a Turing-gép méltán tekinthető a számítógépek elméleti modelljének.