חישוביות (236343) אביב תשע"ז בוחן אמצע 12.5.2017

מרצים: פרופ' אלי בן ששון.

מתרגלים: גלעד קותיאל, אוהד טלמון, סתיו פרלה, מיכאל ריאבצב.

#### :הנחיות

- משך הבוחן שעה וחצי.
- אסור כל שימוש בחומר עזר, למעט דף העזר המצורף.
  - יש לענות על כל השאלות בקצרה ובאופן מסודר.
- ניתן להשתמש בטענות שהוכחו בתרגול או בהרצאות, למעט בסעיפים בהם אתם מתבקשים להוכיח טענות אלו במפורש.
  - לא ניתן להסתמך על טענות משיעורי הבית ללא הוכחה.
  - . הנכם רשאים לכתוב בכל סעיף "לא יודע" ולקבל 20% מהניקוד לאותו סעיף
  - מותר להיעזר בסעיפים קודמים לצורך פתרון סעיף, גם אם לא פתרתם אותם.
- בשאלות בהן יש לתאר מכונת טיורינג, ניתן להסתפק בתיאור מילולי משכנע של אופן פעולת המכונה, ואין צורך להגדיר את פונקציית מעברים.

### בהצלחה!

# שאלה 1 [40 נקודות]

 $:\!\!RE$ ל- שייכת האם היא היא שייכת ל-RE אחת הבאות קבעו לבור ל-

 $L_1 = \{\langle M 
angle$ : עוצרת על כל קלט תוך 1000 עודרת על כל איותר  $M\}$  (13) .1

 $L_2 = \{\langle M 
angle$ : קיים לכל היותר א עוצרת על כל קלט עוצרת א כך ש-M עוצרת לכך פקיים (13) .2

 $L_3 = \{\langle M \rangle$ : איותר לכל היותר אעדים עדים P(|w|) עוצרת על כל קלט Mעוצרת על כך פולינום קיים פולינום P

## שאלה 2 [35 נקודות]

עבור מ"ט  $M_1$  והפלט שלהן אם את המכונות אם אתי הפלט שלהן והפלט והפלט  $M_2$ ו המכונות עוצרות בור מ"ט והפלט שלהן אהם היא ב- $M_1$  והאם היא ב-RE עבור כל אחת מהשפות הבאות קבעו האם היא ב-R, והאם היא ב-

$$L_1=\{(\langle M_1
angle,\langle M_2
angle): orall x,\ f_{M_1}(x)=f_{M_2}(x)\}$$
 נקודות) .1

 $L_2 = \{ (\langle M_1 
angle, \langle M_2 
angle) : \exists x, \ f_{M_1}(x) = f_{M_2}(x) \}$  נקודות) .2

 $L_3=\{\langle M
angle:$  אחרת פור על א עוצרת על M' אם  $f_M(\langle M'
angle,x)=1$  ,x-ו וויס אחרת. (לכל לכל לכל לכל לכל היא) אם 3.

# שאלה 3 [25 נקודות]

$$L_{\geq k} = \{\langle M \rangle : |L(M)| \geq k\}$$
 :תזכורת:

הוכיחו או הפריכו את הטענות הבאות:

 $|L(M)|=10^{20}$ . בך ש-M כך קיימת מ"ט M כך קיימת .1

 $.L_{\geq 4} \subset L(M) \subset L_{\geq 3}$ כך ש-M כך קיימת מ"ט קיימת (8 נקודות) .2

 $.L_{\leq 3} \subset L(M) \subset L_{\leq 4}$ כך ש- M כך קיימת מ"ט M קיימת קיימת .3

### שפות וסיווגן

- HP =  $\{\langle M \rangle, \mathbf{x} : \mathbf{x} \$ עוצרת על M $\}$
- $L_U = \{\langle M \rangle, \mathbf{x} : \mathbf{x} \ \mathsf{M}\}$  מקבלת את M
- $L_D = \{ \langle M \rangle : \langle M \rangle \in L(M) \}$
- $L_{\Sigma^*} = \{ \langle M \rangle : L(M) = \Sigma^* \}$
- $L_{\phi} = \{ \langle M \rangle : L(M) = \phi \}$
- $L_{\epsilon} = \{\langle M \rangle : \epsilon \in L(M)\}$
- $L_{EQ} = \{(\langle M_1 \rangle, \langle M_2 \rangle) : L(M_1) = L(M_2)\}$
- $L_{\geq 3} = \{ \langle M \rangle : |L(M)| \geq 3 \}$
- $L_{\leq 3} = \{\langle M \rangle : |L(M)| \leq 3\}$
- $L_{=3} = \{ \langle M \rangle : |L(M)| = 3 \}$

