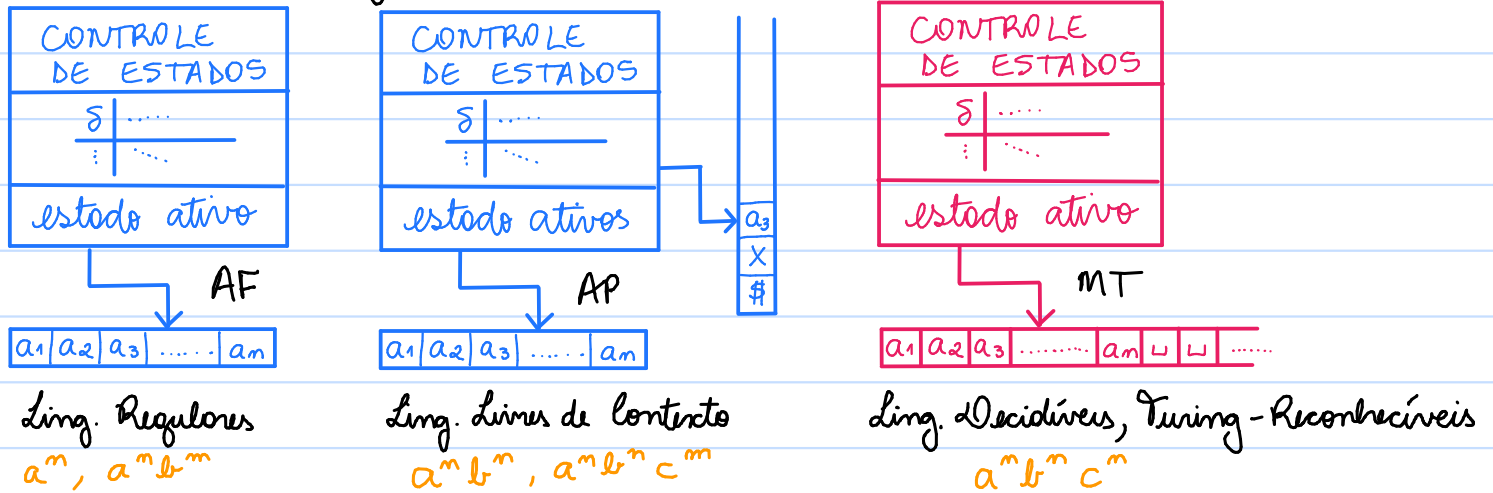


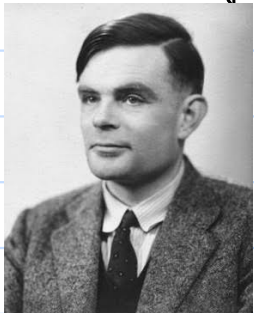
## Máquinas de Turing

- Como AFs e APs, são dispositivos reconhecedores.
- Não são muito mais elaborados, mas o suficiente para que novas classes de linguagens apareçam.



## Máquinas de Turing

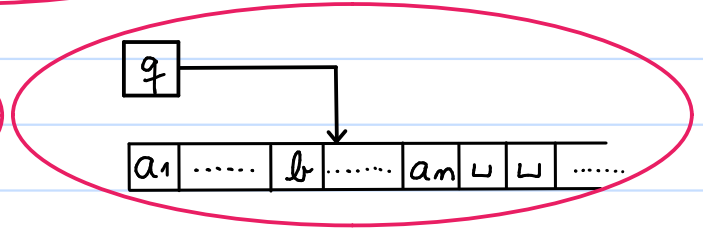
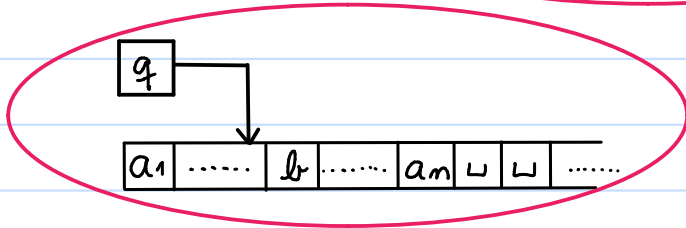
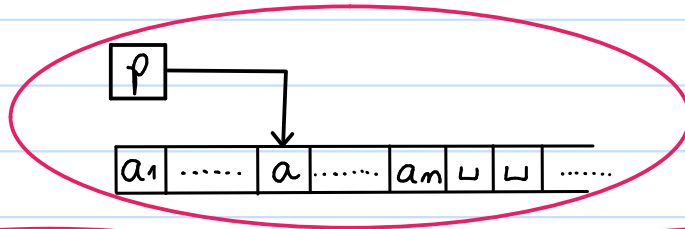
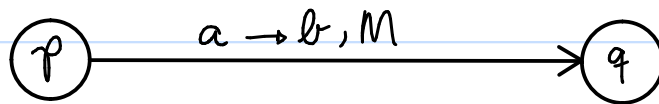
→ Foram propostas por Alon Turing em 1936.



- ↳ Aos seus 24 anos!
- ↳ Confirmou sua história!
- ↳ Considerado pai da teoria da computação.

→ Assim como AFs e APs, são modelos simples de computação  
 ↳ mas são equivalentes em poder aos computadores de propósito geral.

# Transições



# Exemplo

→ Como reconhecer  $\{a^m b^m c^m \mid m \geq 1\}$ ?

Inicialmente a fita contém apenas a cadeia e todo o resto está em branco.

$a \ a \ a \ a \ b \ b \ b \ b \ c \ c \ c \ c \ \sqcup \ \sqcup \ \dots$

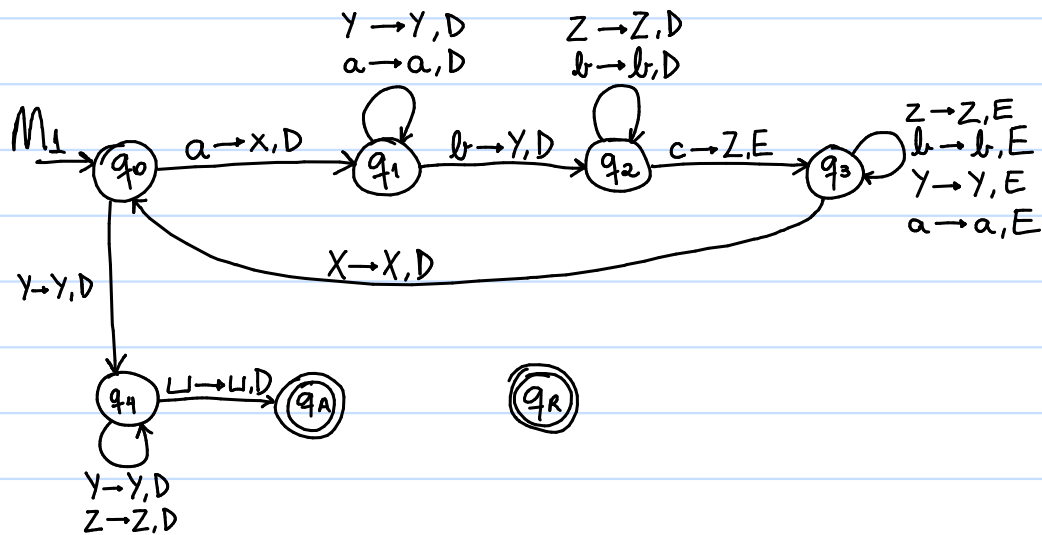
$a \ a \ a \ b \ b \ c \ c \ a \ a \ b \ \sqcup \ \sqcup \ \sqcup \ \sqcup \ \dots$

$a \ a \ b \ b \ c \ c \ a \ a \ b \ b \ \sqcup \ \sqcup \ \sqcup \ \sqcup \ \dots$

① Percorra a fita marcando, para cada  $a$ , um  $b$  e um  $c$ .  
Se não for possível, rejeite.

② Se todos os símbolos foram marcados, aceite.  
Caso contrário, rejeite.

## Representação gráfica



## Máquinas de Turing

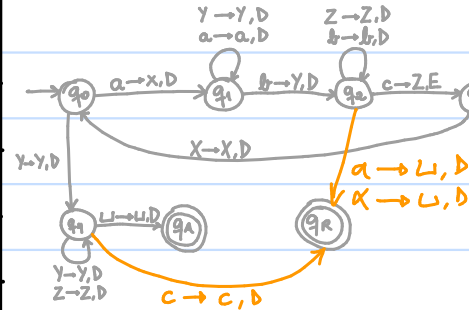
**DEFINIÇÃO:** Uma máquina de Turing (MT) é uma 7-upla  $(Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_{ACEITA}, q_{REJEITA})$  em que:

- $Q$  é um conjunto finito de estados
- $\Sigma$  é o alfabeto de entrada e  $\sqcup \notin \Sigma$
- $\Gamma$  é o alfabeto da fita,  $\Sigma \subseteq \Gamma$  e  $\sqcup \in \Gamma$
- $\delta: Q \times \Gamma \rightarrow Q \times \Gamma \times \{D, E\}$  é a função de transição.
- $q_0 \in Q$  é o estado inicial
- $q_{ACEITA} \in Q$  é o estado de aceitação
- $q_{REJEITA} \in Q$  é o estado de rejeição,  $q_{REJEITA} \neq q_{ACEITA}$

## Exemplo

$M_1 = (\{q_0, q_1, q_2, q_3, q_4, q_A, q_R\}, \{a, b, c\}, \{a, b, c, X, Y, Z, \sqcup\}, \delta, q_0, q_A, q_R)$ , sendo  $\delta$  dada por:

$\delta$	a	b	c	X	Y	Z	$\sqcup$
$q_0$	$(q_1, X, D)$	$(q_R, \sqcup, D)$	$(q_R, \sqcup, D)$	$(q_R, \sqcup, D)$	$(q_4, Y, D)$	$(q_R, \sqcup, D)$	$(q_R, \sqcup, D)$
$q_1$	$(q_1, a, D)$	$(q_2, Y, D)$	$(q_R, c, D)$	$(q_R, \sqcup, D)$	$(q_1, Y, D)$		
$q_2$		$(q_2, b, D)$	$(q_3, Z, E)$	$(q_R, \sqcup, D)$		$(q_2, Z, D)$	
$q_3$	$(q_3, a, E)$	$(q_3, b, E)$		$(q_R, \sqcup, D)$	$(q_3, Y, E)$	$(q_3, Z, E)$	
$q_4$					$(q_4, Y, D)$	$(q_4, Z, D)$	$(q_A, \sqcup, D)$
$q_A$							
$q_R$							

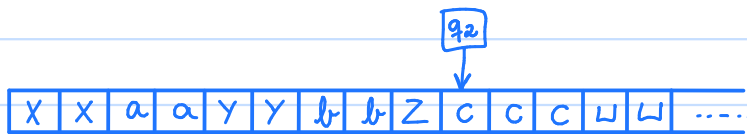


## Configuração

**DEFINIÇÃO:** Uma configuração de uma MT  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_A, q_R)$  é descrita por

$\alpha q \beta$

onde  $\alpha, \beta \in \Gamma^*$ ,  $\alpha\beta$  é o conteúdo da fita,  $q \in Q$ , e a cabeça está sobre o primeiro símbolo de  $\beta$ .



$XXaaYYbbZq_2ccc$

## Sequências de configurações

**DEFINIÇÃO:** Seja  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_A, q_R)$  uma MT e sejam  $x, y, z \in \Gamma$ ,  $\alpha, \beta \in \Gamma^*$  e  $q_i, q_j \in Q$ .

Se  $\delta(q_i, y) = (q_j, z, E)$ , então  $\alpha x q_i y \beta \vdash \alpha q_j x z \beta$  é um movimento de  $M$ .

Se  $\delta(q_i, y) = (q_j, z, D)$ , então  $\alpha x q_i y \beta \vdash \alpha x z q_j \beta$  é um movimento de  $M$ .

Caso especial:  $q_i y \beta \vdash q_j z \beta$  para  $\delta(q_i, y) = (q_j, z, E)$ .

Usamos  $\vdash^*$  para representar uma sequência de zero ou mais movimentos em  $M$ .

## Configurações especiais

**DEFINIÇÃO:** Seja  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_A, q_R)$  uma MT e  $w \in \Sigma^*$ .

Dizemos que  $q_0 w$  é a configuração inicial

Dizemos que  $\alpha q_A \beta$  é uma configuração de aceitação, com  $\alpha, \beta \in \Gamma^*$ .

Dizemos que  $\alpha q_R \beta$  é uma configuração de rejeição, com  $\alpha, \beta \in \Gamma^*$ .

Configurações de aceitação e rejeição são chamadas de configurações de parada.

## Computação

**DEFINIÇÃO:** Seja  $M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_A, q_R)$  uma MT e  $w \in \Sigma^*$ .

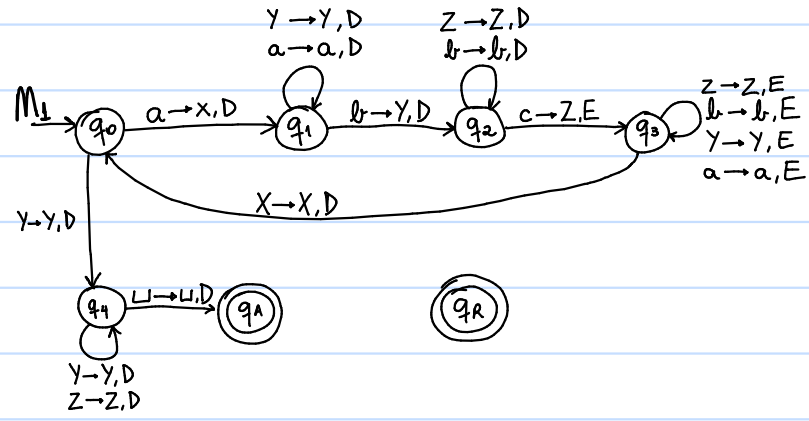
Dizemos que  $M$  aceita  $w$  se

$$q_0 w \vdash^* \alpha q_A \beta$$

Dizemos que  $M$  decide  $w$  se

$$q_0 w \vdash^* \alpha q_A \beta \quad \text{ou} \quad q_0 w \vdash^* \alpha q_R \beta$$

# Exemplo



$q_0 a a b b a c \vdash X q_1 a b b a c$   
 $\vdash X a q_1 b b a c \vdash X a Y q_2 b a c$   
 $\vdash X a Y b q_2 a c \vdash X a Y b \sqcup q_R c$

$q_0 a a b b c c \vdash X q_1 a b b c c \vdash X a q_1 b b c c \vdash X a Y q_2 b c c$   
 $\vdash X a Y b q_2 c c \vdash X a Y q_3 b Z c \vdash X a q_3 Y b Z c$   
 $\vdash X q_3 a Y b Z c \vdash q_3 X a Y b Z c \vdash X q_0 a Y b Z c$   
 $\vdash X X q_1 Y b Z c \vdash X X Y q_1 b Z c \vdash X X Y Y q_2 Z c$   
 $\vdash X X Y Y Z q_2 c \vdash X X Y Y q_3 Z Z \vdash X X Y q_3 Y Z Z$   
 $\vdash X X q_3 Y Y Z Z \vdash X q_3 X Y Y Z Z \vdash X X q_0 Y Y Z Z$   
 $\vdash X X Y q_4 Y Z Z \vdash X X Y Y q_4 Z Z \vdash X X Y Y Z q_4 Z$   
 $\vdash X X Y Y Z Z q_4 \vdash X X Y Y Z Z q_A$

## Com grandes poderes vêm grandes responsabilidades

→ Se a máquina não entrar em um estado de aceitação ou de rejeição, então ela entrou em loop e simplesmente não para.

**DEFINIÇÃO:** Seja  $L \subseteq \Sigma^*$ . Dizemos que uma MT  $M$  **decide**  $L$  se para toda  $w \in \Sigma^*$ ,  $M$  decide  $w$ .

**DEFINIÇÃO:** Seja  $L \subseteq \Sigma^*$ . Dizemos que uma MT  $M$  **reconhece**  $L$  se  $L = \{ w \in \Sigma^* : M \text{ aceita } w \}$ .

## Novas classes de linguagem

**DEFINIÇÃO:** Uma linguagem é **Turing-decidível** (ou **recursiva**) se existe uma MT que a decide.

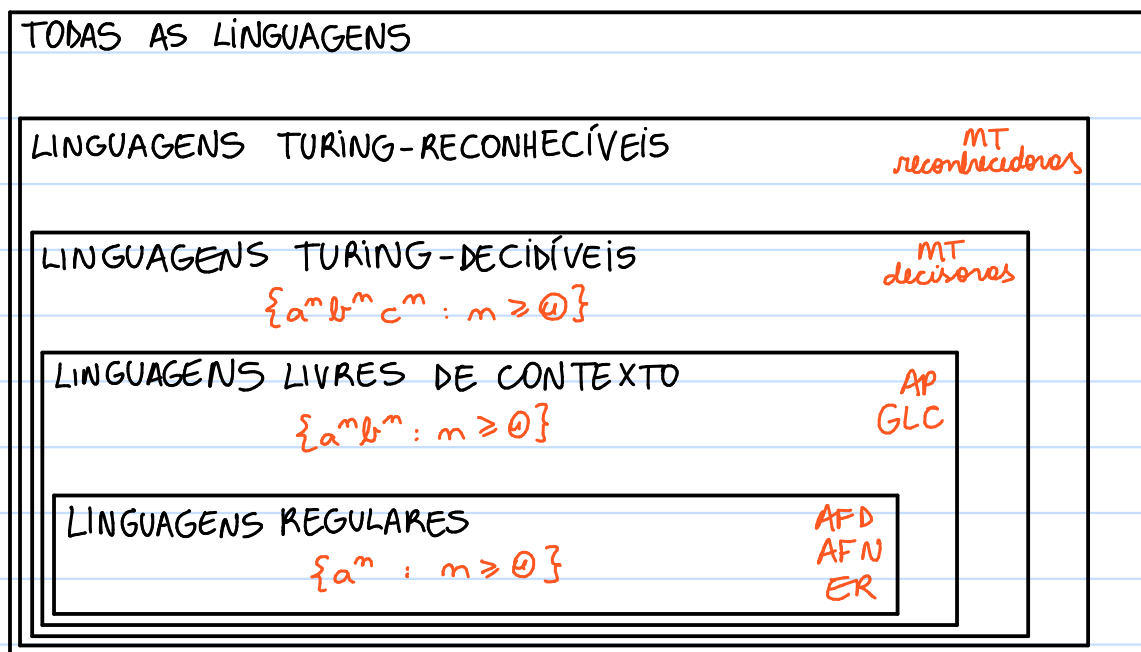
⇒ Dada  $w \in \Sigma^*$ , a MT decide se  $w \in L$  ou  $w \notin L$ .

**DEFINIÇÃO:** Uma linguagem é **Turing-reconhecível** (ou **recursivamente enumerável**) se existe uma MT que a reconhece.

⇒ Dada  $w \in \Sigma^*$ , a MT aceita se  $w \in L$  e rejeita ou entra em loop se  $w \notin L$ .

- $\{a^n b^m c^m : m \geq 0\}$  é decidível
- Toda decisora é reconhecedora

## Relação entre as classes



Daria para usar uma MT para simular um AP?

→ Certamente a pilha não é um problema

→ Nem o não determinismo: podemos converter o AP em uma MT não determinística e esta para uma MT determ.

↳ Porém, alguns nomes de computação do AP podem não parar, e a MT não seria decisora.

# Mais exemplos

$$A = \{ w \# w : w \in \{0,1\}^* \}$$



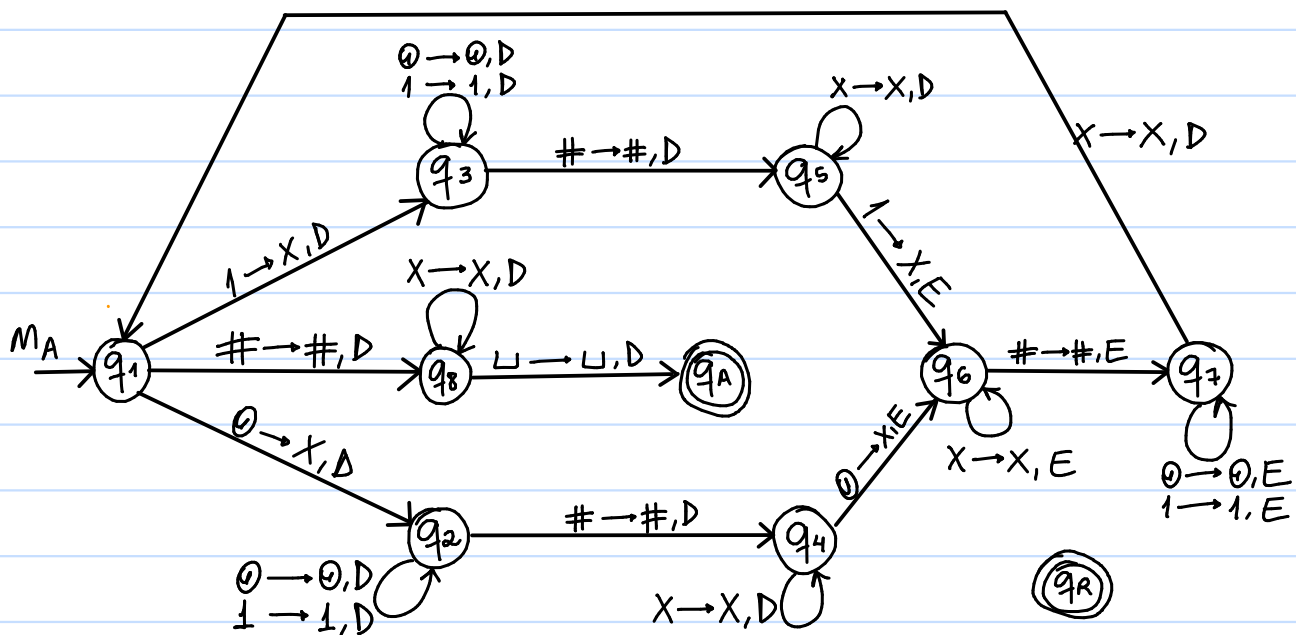
$M_A =$  " Sobre a cadeia  $w$  de entrada:

(1) Faça um zigue-zague ao longo da fita, checando posições correspondentes de ambos os lados do símbolo # para verificar se elas contêm o mesmo símbolo. Se alguma não contém ou se # não for encontrado, rejeite.

Marque os símbolos à medida que eles são verificados.

(2) Quando todos os símbolos à esquerda do # forem marcados, verifique se há símbolos não marcados à direita do #.

Se houver, rejeite. Caso contrário, aceite."





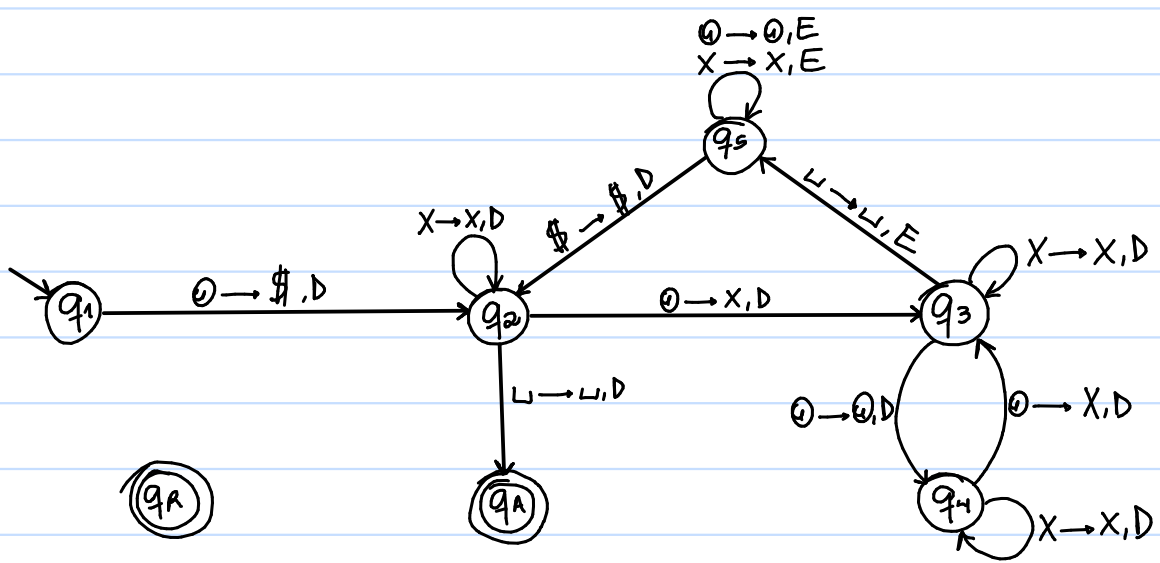
# Mais exemplos

$$B = \{0^{2^m} : m \geq 0\}$$



$M_0 =$  " Sobre a codelia  $w$  de entrada :

- (1) Faça uma varredura da esquerda para a direita na fita, marcando um 0 não e outro sim.
- (2) Se em (1) a fita tinha um único 0, aceite.
- (3) Se em (1) a fita tinha mais de um 0 e o número de zeros é ímpar, rejeite.
- (4) Retorne para a extremidade esquerda.
- (5) Vá para (1). "



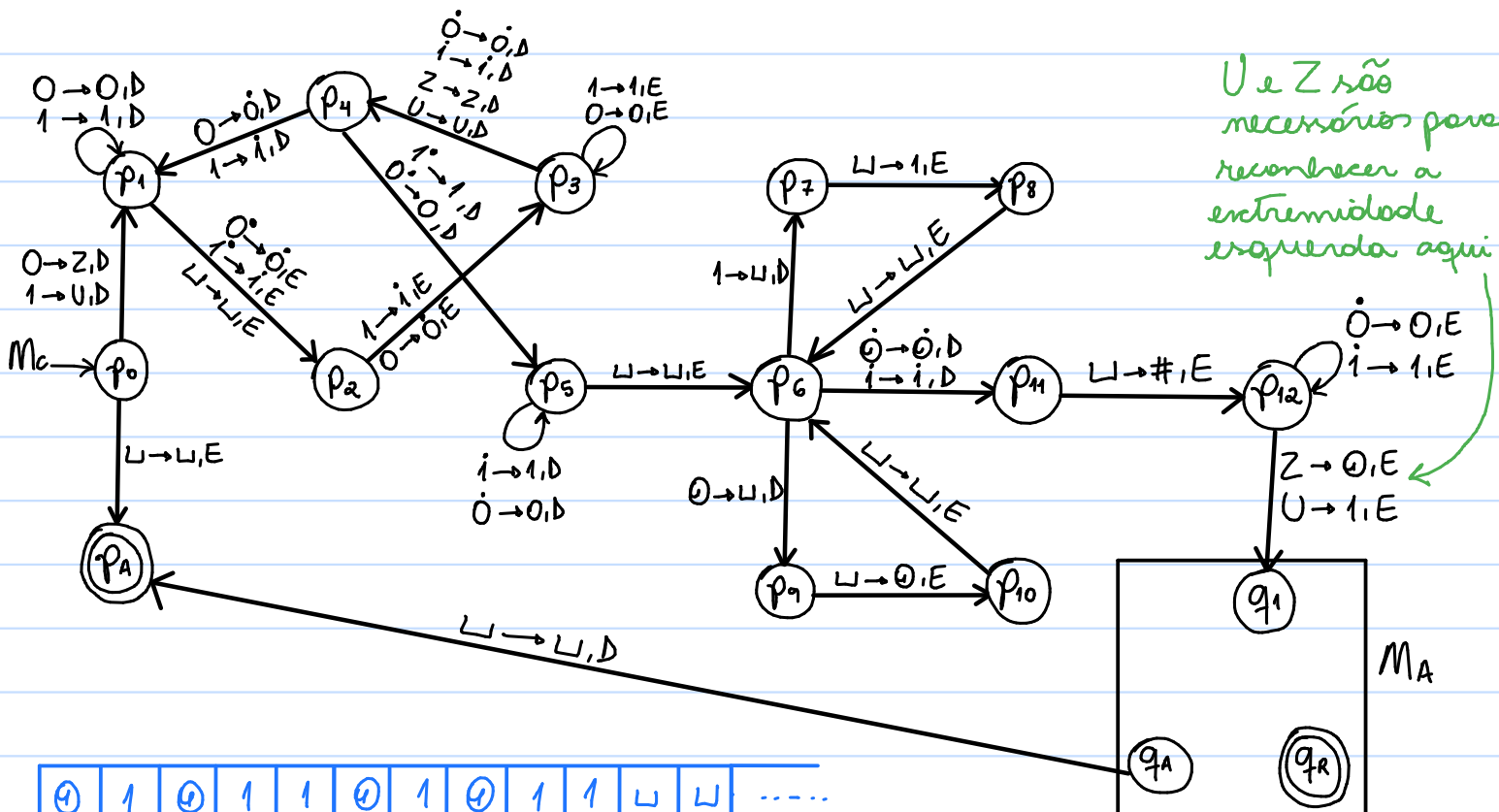
# Novos exemplos

$$C = \{ ww : w \in \{0,1\}^* \}$$



$M_C =$  " Sobre a cadeia  $w$  de entrada :

- (1) Enquanto houver símbolos não marcados, vá e volte na fita marcando o primeiro e o último símbolos ainda não marcados. Se não for possível, rejeite. Se não houver símbolos, aceite.
- (2) A partir da primeira posição da 2ª metade, desmarque os símbolos até chegar no primeiro  $\sqcup$ .
- (3) A partir do último símbolo e para cada símbolo não marcado, copie os símbolos uma posição para a direita.
- (4) Escreva o símbolo # na primeira posição da 2ª metade e desmarque os símbolos até a extremidade esquerda.
- (5) Execute  $M_A$  sobre a entrada. Aceite se  $M_A$  aceitar e rejeite se  $M_A$  rejeitar. "

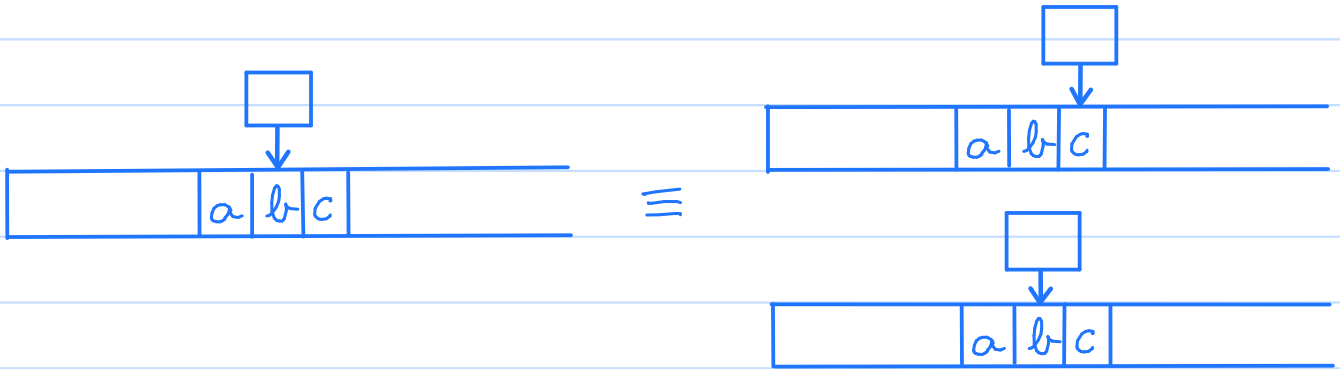


# 16) VARIAÇÕES DE MÁQUINAS DE TURING

## Varições de MTs

① MT que pode ficar parada

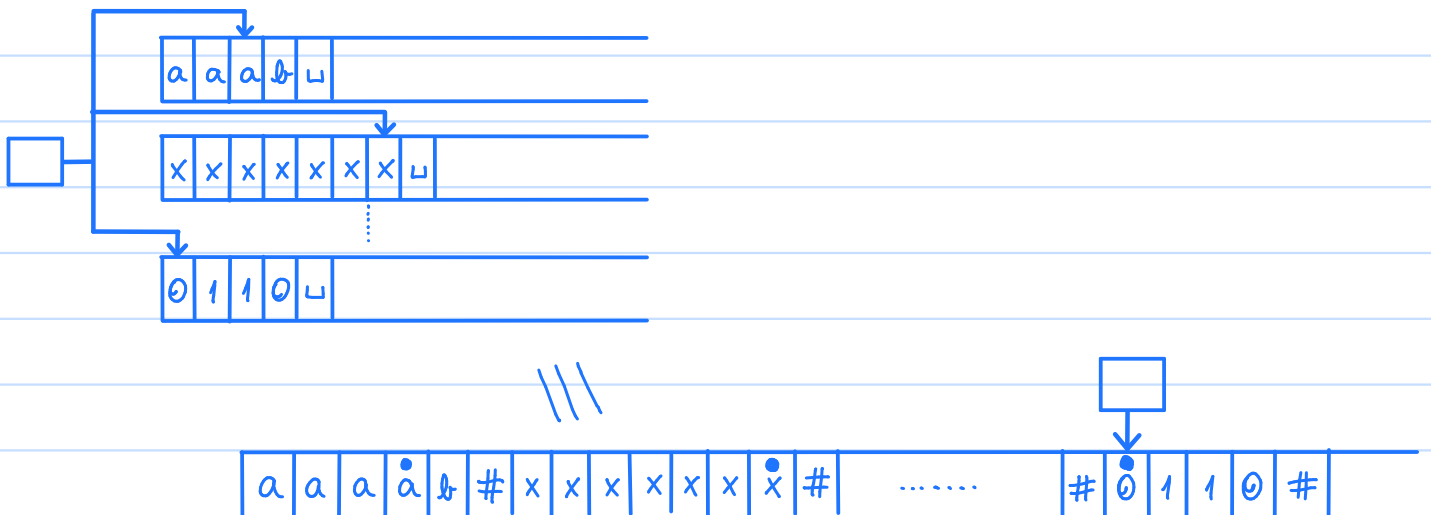
$$\delta: Q \times T^1 \rightarrow Q \times T^1 \times \{E, D, P\}$$



## Varições de MTs

② MT com  $k \geq 2$  fitas

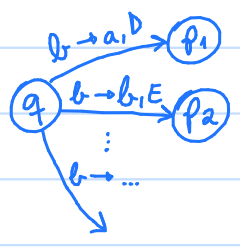
$$\delta: Q \times T^k \rightarrow Q \times T^k \times \{E, D, P\}^k$$



# Varições de MTs

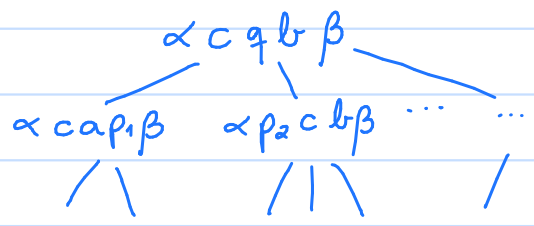
③ MT não determinística

$$\delta: Q \times \Gamma \rightarrow \mathcal{P}(Q \times \Gamma \times \{E, D\})$$



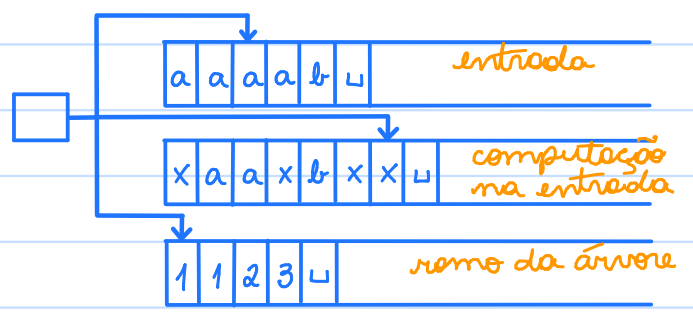
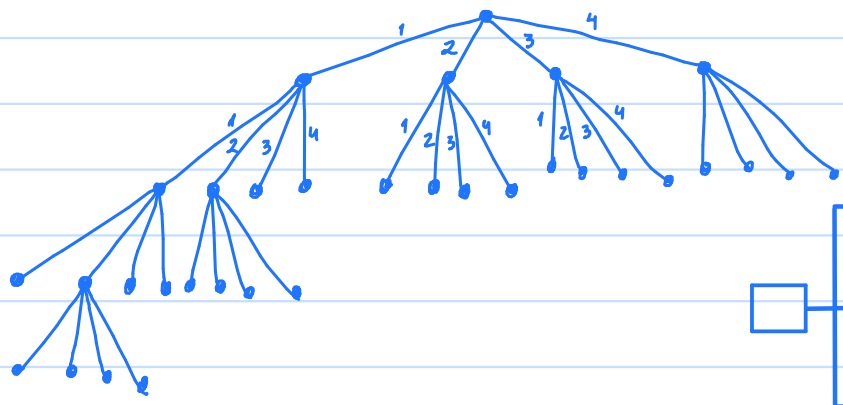
Se algum ramo chega em config. de aceitação, pare e aceite. Se todos os ramos chegam em config. de rejeição, pare e rejeite. Caso contrário, a computação é infinita.

Computação não linear



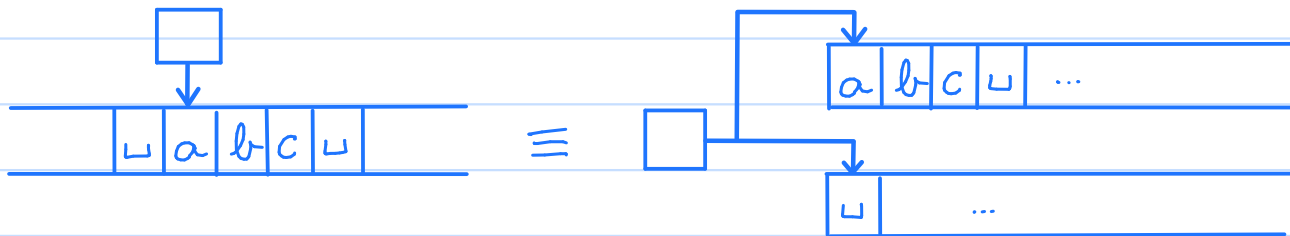
Vamos fazer a MT det. percorrer a árvore de configurações, mas não em uma busca em profundidade.

Seja 4 a maior ramificação possível da MT não det.



## Varições de MTs

④ MT com fita ilimitada dos dois lados



## Varições de MTs

⑤ Enumerador  
"MT com impressora"

Começa com fita em branco e computa, imprimindo códigos.  
Os códigos impressos fazem parte da linguagem reconhecida.

## Por que tanta equivalência?

- Esses modelos têm as características essenciais dos MTs:
  - Acesso irrestrito a memória ilimitada
- E satisfazem requisitos razoáveis
  - Como fazer quantidade finita de trabalho em um único passo
- Portanto, mesmo que possamos imaginar muitos modelos computacionais diferentes, a classe de algoritmos que eles descrevem será a mesma.