

# Berechenbarkeitstheorie

Prof. Dr. Christoph Walther / Nathan Wasser  
 Technische Universität Darmstadt — Sommersemester 2011

## Lösungsvorschlag zu Übung 8

### Lösungsvorschlag

#### Aufgabe 8.1 (Turingmaschine)

- Geben Sie eine Turingmaschine  $TM_{SUCC} = (Z, z_{start}, z_{stop}, \{O, I, \square\}, \square, \{O, I\}, \delta)$  an, die die Nachfolgefunktion  $S$  berechnet, d. h.  $\phi_{TM_{SUCC}}(dual(n)) = dual(n + 1)$

#### Lösungsvorschlag

Die Turingmaschine mit  $Z := \{z_{start}, z_{add}, z_{done}, z_{stop}\}$  und  $\delta$  definiert durch das folgende Turingprogramm berechnet die Nachfolgefunktion.

$z_{start}$	$O$		$z_{start}$	$O$	$\hookrightarrow$	$z_{add}$	$O$		$z_{done}$	$I$	$\leftarrow$	$z_{done}$	$O$		$z_{done}$	$O$	$\leftarrow$
$z_{start}$	$I$		$z_{start}$	$I$	$\hookrightarrow$	$z_{add}$	$I$		$z_{add}$	$O$	$\leftarrow$	$z_{done}$	$I$		$z_{done}$	$I$	$\leftarrow$
$z_{start}$	$\square$		$z_{add}$	$\square$	$\leftarrow$	$z_{add}$	$\square$		$z_{stop}$	$I$	$\circlearrowright$	$z_{done}$	$\square$		$z_{stop}$	$\square$	$\hookrightarrow$

Im Startzustand überliest die TM die Eingabe, um den Lesekopf nach Einlesen des ersten  $\square$  im Zustand  $z_{add}$  auf dem Ende der Eingabe zu positionieren. Im Zustand  $z_{add}$  wird nun vom Ende der Eingabe jede  $I$  durch eine  $O$  ersetzt. Wird eine  $O$  gelesen, wird eine  $I$  geschrieben und in den Zustand  $z_{done}$  gewechselt, so dass der Lesekopf im Endzustand am Anfang der Eingabe positioniert wird. Enthält die Eingabe keine  $O$ , so wird im Zustand  $z_{add}$  das führende  $\square$  durch eine  $I$  ersetzt und an dieser Position in den Endzustand gegangen.

- Geben Sie eine Turingmaschine  $TM_{half} = (Z, z_{start}, z_{stop}, \{O, I, \square\}, \square, \{O, I\}, \delta)$  mit

$$\phi_{TM_{half}}(dual(n)) = dual\left(\left\lfloor \frac{n}{2} \right\rfloor\right)$$

an.

#### Lösungsvorschlag

Für die Turingmaschine  $TM_{half}$  mit  $Z := \{z_{start}, z_{\square}, z_{done}, z_{stop}\}$  und  $\delta$  definiert durch das folgende Turingprogramm gilt

$$\phi_{TM_{half}}(dual(n)) = dual\left(\left\lfloor \frac{n}{2} \right\rfloor\right)$$

$z_{start}$	$O$		$z_{start}$	$O$	$\hookrightarrow$	$z_{\square}$	$O$		$z_{done}$	$\square$	$\leftarrow$	$z_{done}$	$O$		$z_{done}$	$O$	$\leftarrow$
$z_{start}$	$I$		$z_{start}$	$I$	$\hookrightarrow$	$z_{\square}$	$I$		$z_{done}$	$\square$	$\leftarrow$	$z_{done}$	$I$		$z_{done}$	$I$	$\leftarrow$
$z_{start}$	$\square$		$z_{\square}$	$\square$	$\leftarrow$	$z_{\square}$	$\square$		$z_{stop}$	$\square$	$\circlearrowright$	$z_{done}$	$\square$		$z_{stop}$	$\square$	$\hookrightarrow$

Nach Überlesen der Eingabe im Zustand  $z_{start}$  wird im Zustand  $z_{\square}$  die letzte binäre Ziffer durch ein  $\square$  ersetzt. Dies entspricht genau der nach unten gerundeten Division durch 2. Anschließend wird im Zustand  $z_{done}$  noch die Position zurück an den Anfang der Eingabe gesetzt und dann in den Zustand  $z_{stop}$  gegangen.

3. Geben Sie eine Turingmaschine  $TM_{\omega} = (Z, z_{start}, z_{stop}, \{0, 1, \square\}, \square, \{0, 1\}, \delta)$  mit

$$\phi_{TM_{\omega}}(dual(n)) = \perp$$

an.

### Lösungsvorschlag

Für die Turingmaschine  $TM_{\omega}$  mit  $Z := \{z_{start}, z_{stop}\}$  und  $\delta$  definiert durch das folgende Turingprogramm gilt

$$\phi_{TM_{\omega}}(dual(n)) = \perp$$

$z_{start}$	0	$z_{start}$	0	↻
$z_{start}$	1	$z_{start}$	1	↻
$z_{start}$	□	$z_{start}$	□	↻

Im Zustand  $z_{start}$  bleibt die Maschine in einer Endlosschleife stehen, es gibt keine Endkonfiguration, also ist die Ausgabe der Maschine undefiniert.

4. Geben Sie eine Turingmaschine  $TM_4 = (Z, z_{start}, z_{stop}, \{0, 1, \square\}, \square, \{0, 1\}, \delta)$  mit

$$\phi_{TM_4}(dual(n)) = \begin{cases} dual\left(\frac{n}{4}\right) & \text{, falls } n \text{ durch } 4 \text{ teilbar ist} \\ \perp & \text{, sonst} \end{cases}$$

an.

### Lösungsvorschlag

Für die Turingmaschine  $TM_4$  mit  $Z := \{z_{start}, z_1, z_2, z_{back}, z_{stop}\}$  und  $\delta$  definiert durch das folgende Turingprogramm gilt

$$\phi_{TM_4}(dual(n)) = \begin{cases} dual\left(\frac{n}{4}\right) & \text{, falls } n \text{ durch } 4 \text{ teilbar ist} \\ \perp & \text{, sonst} \end{cases}$$

$z_{start}$	0	$z_{start}$	0	↔	$z_1$	0	$z_2$	□	←	$z_2$	0	$z_{back}$	□	←
$z_{start}$	1	$z_{start}$	1	↔	$z_1$	1	$z_2$	1	↻	$z_2$	1	$z_2$	1	↻
$z_{start}$	□	$z_1$	□	←	$z_1$	□	$z_1$	□	↻	$z_2$	□	$z_2$	□	↻
$z_{back}$	0	$z_{back}$	0	←										
$z_{back}$	1	$z_{back}$	1	←										
$z_{back}$	□	$z_{stop}$	□	↔										

In  $z_{start}$  wird zunächst die Eingabe überlesen, dann wird in den Zuständen  $z_1$  und  $z_2$  überprüft, ob die Zahl ein- oder zweimal durch zwei teilbar ist, also ob an der letzten und vorletzten

Stelle jeweils eine  $\mathcal{O}$  steht. Ist dies der Fall, so wird bei der Prüfung bereits die  $\mathcal{O}$  durch ein  $\square$  ersetzt, durch entfernen der beiden letzten  $\mathcal{O}$  wird also die Division durch 4 realisiert. Scheitert einer der Tests, so läuft die Maschine in eine Endlosschleife, um das Ergebnis undefiniert zu lassen.