

### 3.8 Yhteydettömien kielten rajoituksista

Yhteydettömille kielille on voimassa sääröölisten kielten pumpauslempänen vastine. Nyt kuitenkin merkkijonoa on pumpattava samanaikaisesti kahdesta paikasta.

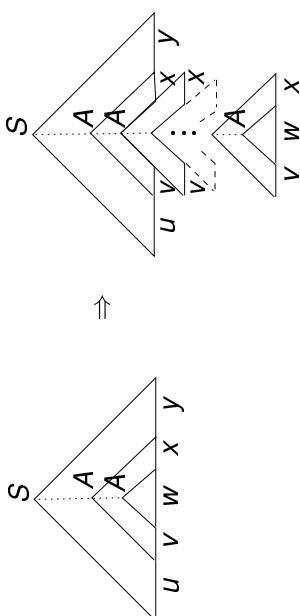
**Lemma 3.9 (“uvwxy-lemma”)** Olkoon  $L$  yhteydettöni kieli.

Tällöin on olemassa sellainen  $n \geq 1$ , että mikä tahansa  $z \in L$ ,  $|z| \geq n$ , voidaan jakaa osiin  $z = uvwxy$  siten, että

- (i)  $|vxit| \geq 1$ ,
- (ii)  $|wxit| \leq n$ ,
- (iii)  $uv^ix^iy \in L$  kaikilla  $i = 0, 1, 2, \dots$

*Todistus.* Olkoon  $G = (V, \Sigma, P, S)$  Chomskyn normaalimuotoinen kielioippi  $L$ :lle. Tällöin missä tahansa  $G$ :n jäsenyspuussa, jorka korkeus on  $h$ , on enintään  $2^h$  lehteä. Toisin sanoen, minkä tahansa  $z \in L$  jokaisessa jäsenyspuussa on polku, jonka pitius on vähintään  $\log_2 |z|$ . Olkoon  $K = |V - \Sigma|$  kielioippin  $G$  välkkieiden määrä. Asetetaan  $n = 2^{K+1}$ . Tarkastellaan jotakin  $z \in L$ ,  $|z| \geq n$ , ja sen jokaisin jäsenyspuuta.

Edellisen nojalla puussa on polku, jonka pitius on  $\geq K + 1$ ; tällä polulla on siis jokin välkkien toistuttava — itse asiassa jo polun  $K + 2$  alimman solmun joukossa. Olkoon  $A$  jokin tällainen välkkie.

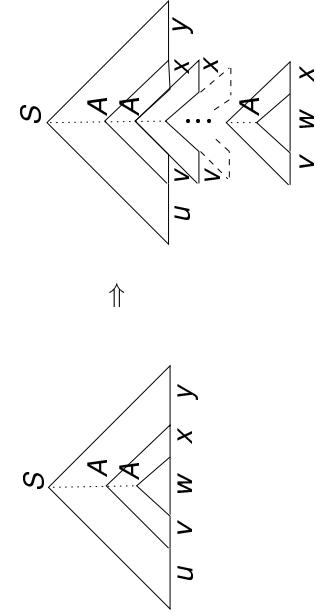


Merkkijono  $z$  voidaan nyt osittaa  $z = uvwxy$ , missä  $w$  on  $A$ :n alimmasta ilmentymästä tuotettu osajono ja  $wwx$  seuraavaksi ylemmästä  $A$ :n ilmentymästä tuotettu osajono; osajonot saadaan johdosta

$$S \Rightarrow^* uAy \Rightarrow^* uvAx \Rightarrow^* uvwxy$$

Koska siis  $S \Rightarrow^* uAy$ ,  $A \Rightarrow^* vAx$  ja  $A \Rightarrow^* w$ , osajonoja  $v$  ja  $x$  voidaan “pumpata”  $w:n$  ympärillä:

$$S \Rightarrow^* uAy \Rightarrow^* uvAx \Rightarrow^* uv^2Ax^2y \Rightarrow^* \dots \Rightarrow^* uv^iAx^iy \Rightarrow^* uv^iwxy$$





## Määritelmä 4.1 Turingin kone on seitäkkö

$$M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_{acc}, q_{rei}),$$

missä:

- ▶ Q on koneen *tilojen* äärellinen joukko;
  - ▶  $\Sigma$  on koneen syöteakkosto;
  - ▶  $\Gamma \supseteq \Sigma$  on koneen nauha-akkosto (ol. etta  $>$ ,  $<$   $\notin \Gamma$ );
  - ▶  $\delta : (Q - \{q_{acc}, q_{ej}\}) \times (\Gamma \cup \{>, <\}) \rightarrow Q \times (\Gamma \cup \{>, <\}) \times \{L, R\}$  on koneen siirtymäfunktio;
  - ▶  $q_0 \in Q$  on koneen alkutila;
  - ▶  $q_{acc} \in Q$  on koneen hyväksyvä ja  $q_{ej} \in Q$  sen hylkäävä lopputila.

Pekka Oimonen syksy 2004

T-79.148 Tietojenkäsittelyteorian perusteet

79.148 Tietojenkäsittelyteorian perusteet

Kansan tilanne on nälkä

Siis: siirtymäfunktion arvoilta

$$\delta(a, a) \equiv (a', b, \Delta)$$

Väaditaaan:

- (i)  $\text{jos } b = >, \text{niiin } a = >;$
  - (ii)  $\text{jos } a = >, \text{niiin } b = > \text{ja } \Delta = R;$
  - (iii)  $\text{jos } b = <, \text{niiin } a = < \text{ja } \Delta = L.$

(Ch. 5, 6, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14)

Tilannetta  $(q, u, a, v)$  merkitään yleensä yksinkertaisemmin  $(q, uav)$ , ja alkutilanteita syötteellä  $X$  yksinkertaisesti  $(q_0, X)$ .

Pekka Orponen syksy 2004

Sirytmäfunktion arvon

$$\delta(q, a) = (q', b, \Delta)$$

tulkinta:

Ollessaan tilassa  $q$  ja lukissaan nauhamerkin (tai alku- tai loppumerkin)  $a$ , kone siirtyy tilaan  $q'$ , kirjoittaa lukemaansa paikkaan merkin  $b$ , ja siirtää nauhapäättä yhden merkipaikan verran suuntaan  $\Delta$  ( $L \sim \text{"left"}, R \sim \text{"right"}$ ). Sallittuja kirjoitettavia merkkejä ja siirtosuuntia on rajotettu, mikäli  $a = >$  tai  $<$ , ja siirtymäfunktiin arvo on aina määrittelemätön, kun  $q = q_{acc}$  tai  $q = q_{ej}$ . Joutuessaan jompaan kumpaan näistä tiloiista kone pysähtyy heti.

Pekka Oiponen syksy 2004

T-79-148 Tietoliittäjästilti Meorian perusheet

$$(g, u, g, v) \in Q \times \Gamma^* \times (\Gamma \cup \{\varepsilon\}) \times \Gamma^*$$

missä voi olla  $a = \varepsilon$ , mikäli myös  $u = \varepsilon$  tai  $v = \varepsilon$ .  
 Tulkinta: kone on tilassa  $q$ , nauhan sisältö sen alusta nauhapään vasemmalle puolelle on  $u$ , nauhapään kohdalla on merkki  $a$  ja nauhan sisältö nauhapään oikealta puolelta käytetty osan loppu on  $v$ .

Mahdollisesti on  $a = \varepsilon$ , jos nauhapää sijaitsee aivan nauhan alussa tai sen käytetty osan lopussa. Ensimmäisessä tapauksessa ajatellaan, että kone "havaitsee" merkin ' $>$ ' ja toisessa tapauksessa merkin ' $<$ '.

Alkutilanne svötteellä X =  $\hat{x}_1 \hat{x}_2 \dots \hat{x}_n$  on nelikko

Tilannetta  $(q, u, a, v)$  merkitään yleensä yksinkertaisemmin  $(q, uav)$ , ja alkutilannetta syötteellä  $x$  yksinkertaisesti  $(q_0, x)$ .

Tilanne  $(q, w)$  johtaa suoraan tilanteeseen  $(q', w')$ , merkitään

$$(q, w) \vdash_M (q', w'),$$

jos jokin seurauvista ehdosta täytyy: kaikeilla  $q, q' \in Q$ ,  $u, v \in \Gamma^*$ ,  $a, b \in \Gamma$  ja  $c \in \Gamma \cup \{\epsilon\}$ :

jos  $\delta(q, a) = (q', b, R)$ , niin  $(q, u \underline{a} v) \vdash_M (q', ub \underline{c} v)$ ;

jos  $\delta(q, a) = (q', b, L)$ , niin  $(q, u \underline{a} v) \vdash_M (q', u \underline{c} bv)$ ;

jos  $\delta(q, >) = (q', >, R)$ , niin  $(q, \underline{\epsilon} cv) \vdash_M (q', \underline{c} v)$ ;

jos  $\delta(q, <) = (q', b, R)$ , niin  $(q, u \underline{\epsilon}) \vdash_M (q', ub \underline{\epsilon})$ ;

jos  $\delta(q, <) = (q', b, L)$ , niin  $(q, u \underline{\epsilon}) \vdash_M (q', u \underline{c} b)$ ;

jos  $\delta(q, <) = (q', <, L)$ , niin  $(q, u \underline{\epsilon}) \vdash_M (q', u \underline{\epsilon})$ .

Tilanteet, jotka ovat muotoa  $(q_{acc}, w)$  tai  $(q_{rej}, w)$  eivät johda mihinkään muuhun tilanteeseen. Näissä tilanteissa kone pysähtyy.

Tilanne  $(q, w)$  johtaa tilanteeseen  $(q', w')$ , merkitään

$$(q, w) \vdash_M^*(q', w'),$$

jos on olemassa tilannejono  $(q_0, w_0), (q_1, w_1), \dots, (q_n, w_n)$ ,  $n \geq 0$ , siten että

$$(q, w) = (q_0, w_0) \vdash_M (q_1, w_1) \vdash_M \dots \vdash_M (q_n, w_n) = (q', w').$$

Turingin kone  $M$  hyväksyy merkijonon  $x \in \Sigma^*$ , jos

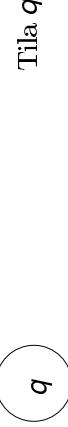
$$(q_0, x) \vdash_M^* (q_{acc}, w) \quad \text{jollakin } w \in \Gamma^*;$$

muuten  $M$  hylkää  $x$ :n.

Koneen  $M$  tunnistama kieli on:

$$L(M) = \{x \in \Sigma^* \mid (q_0, x) \vdash_M^* (q_{acc}, w) \text{ jollakin } w \in \Gamma^*\}.$$

Kaavioesityksessä käytetyt merkinnät:

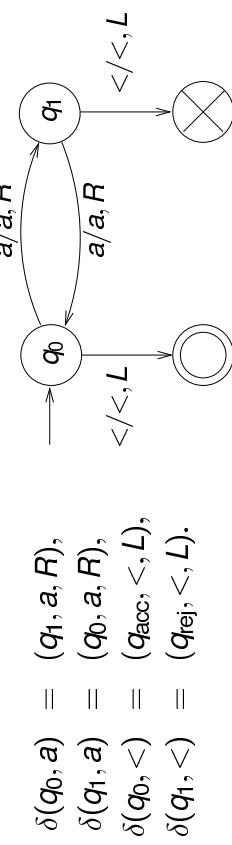


**Esimerkki 1.** Kieli  $\{a^{2k} \mid k \geq 0\}$  voidaan tunnistaa Turingin koneella

$$M = (\{q_0, q_1, q_{acc}, q_{rej}\}, \{a\}, \{a\}, \delta, q_0, q_{acc}, q_{rej}),$$

Kaavioesitys:

missä



Hyväksyvä lopputila ( $q_{acc}$ )

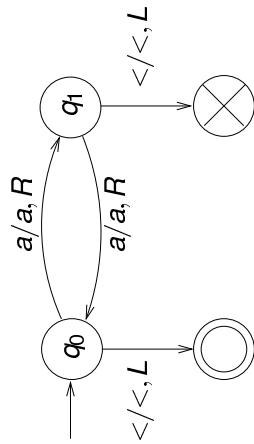


Hylkäävä lopputila ( $q_{rej}$ )



Tilasiiirtymä  $\delta(q, a) = (q', b, \Delta)$





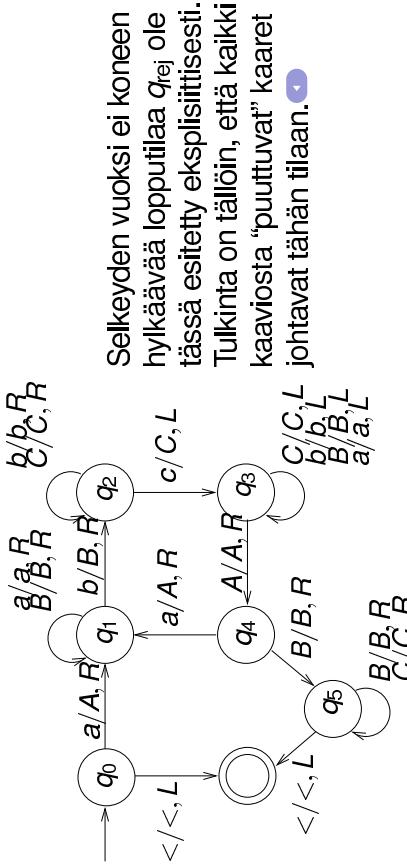
Koneen  $M$  laskenta esimerkiksi syötteellä  $aaa$  etenee seuraavasti:

$$(q_0, \underline{aaa}) \vdash_M (q_1, a\underline{aa}) \vdash_M (q_0, aa\underline{a}).$$

$$\vdash_M (q_1, aaa\varepsilon) \vdash_M (q_{\text{rej}}, aa\underline{a}).$$

Kone pysähdytty tilassa  $q_{\text{rej}}$ , joten  $aaa \notin L(M)$ .

**Esimerkki 2.** Kielien  $\{\bar{a}^k b^k c^k \mid k \geq 0\}$  tunnistava Turingin kone:



Selkeyden vuoksi ei koneen hylkäävä lopputilaa  $q_{\text{rej}}$  ole tässä esitetty eksplisitiivisesti. Tulkinta on tällöin, että kaikki kaaviosta "puuttuvat" kaaret johtavat tähän tilaan.

Koneen laskenta syötteellä

$$\begin{aligned} & aabbcc: \\ & (q_0, \underline{aabbcc}) \vdash (q_1, A\underline{abbcc}) \vdash \\ & (q_1, A\underline{abbcc}) \vdash (q_2, AaB\underline{bcc}) \vdash \\ & (q_2, AaB\underline{bc}) \vdash (q_3, AaB\underline{bCc}) \vdash \\ & (q_3, AaB\underline{bC}) \vdash (q_4, A\underline{aBbCc}) \vdash \\ & (q_4, A\underline{aBbCc}) \vdash (q_1, AAB\underline{bCc}) \vdash \\ & (q_1, AAB\underline{bCc}) \vdash (q_2, AAB\underline{BC}) \vdash \\ & (q_2, AAB\underline{BC}) \vdash (q_3, AAB\underline{BCC}) \vdash \\ & (q_3, AAB\underline{BCC}) \vdash (q_3, A\underline{ABBCC}) \vdash \\ & (q_3, A\underline{ABBCC}) \vdash (q_5, A\underline{ABC}C) \vdash \\ & (q_5, A\underline{ABC}C) \vdash (q_5, AAB\underline{BC}C) \vdash \\ & (q_5, AAB\underline{BC}C) \vdash (q_5, AAB\underline{BCC}) \vdash \\ & (q_5, AAB\underline{BCC}) \vdash (q_{\text{acc}}, AAB\underline{BCC}). \end{aligned}$$