#### Formale Sprachen und Komplexität Theoretische Informatik für Studierende der Medieninformatik Sommersemester 2025

# 7c Turingmaschinen

Prof. Dr. Jasmin Blanchette

Lehr- und Forschungseinheit für Theoretische Informatik und Theorembeweisen

Stand: 8. April 2025 Basierend auf Folien von PD Dr. David Sabel



## Wiederholung: Typ 1- und Typ 0-Grammatiken

- ▶ Im Gegensatz zu Typ 2 ist die Linke Seite von Typ 0- und Typ 1-Produktionen eine Satzform  $\ell \in (V \cup \Sigma)^+$ .
- ▶ Mit Typ 1-Grammatiken gilt  $|\ell| \le |r|$  für alle Produktionen  $\ell \to r$ .
- ► Typ 1-Grammatiken nennen wir auch kontextsensitiv.

### Hintergrund zu Turingmaschinen

Nun führen wir ein Maschinenmodell ein, das zu Typ 1 und Typ 0 passt: die Turingmaschinen (für Typ 1: mit Einschränkungen).

## Hintergrund zu Turingmaschinen

Nun führen wir ein Maschinenmodell ein, das zu Typ 1 und Typ 0 passt: die Turingmaschinen (für Typ 1: mit Einschränkungen).

Einschränkungen der Kellerautomaten:

- ► PDAs erkennen genau die kontextfreien Sprachen, daher müssen Automaten für Typ 1- und Typ 0-Sprachen "mehr können".
- Wesentliche Beschränkung bei PDAs:
   Der Zugriff auf den Speicher ist nur von oben möglich.

# Hintergrund zu Turingmaschinen

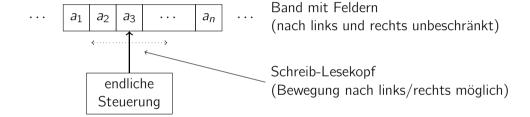
Nun führen wir ein Maschinenmodell ein, das zu Typ 1 und Typ 0 passt: die Turingmaschinen (für Typ 1: mit Einschränkungen).

Einschränkungen der Kellerautomaten:

- ▶ PDAs erkennen genau die kontextfreien Sprachen, daher müssen Automaten für Typ 1- und Typ 0-Sprachen "mehr können".
- Wesentliche Beschränkung bei PDAs:
   Der Zugriff auf den Speicher ist nur von oben möglich.
- ▶ Z.B. kann man  $\{a^ib^ic^i\mid i\in\mathbb{N}_{>0}\}$  nicht mit einem PDA erkennen, da man die Anzahl i
  - beim Lesen der a's im Keller speichert
  - beim Lesen der *b's* vergleichen muss und das geht nur durch sukzessives Entnehmen aus dem Keller
  - beim Lesen der c's nicht mehr hat.

Mit beliebigem Lesen des Speichers wäre es kein Problem,  $a^i b^i c^i$  zu erkennen.

## Illustration einer Turingmaschine



### Definition einer Turingmaschine

#### **Definition**

Eine Turingmaschine (TM) ist ein 7-Tupel  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$ , wobei:

- ► Z ist eine endliche Menge von Zuständen
- ► ∑ ist das (endliche) Eingabealphabet
- ▶  $\Gamma \supset \Sigma$  ist das (endliche) Bandalphabet
- ▶ δ ist die Überführungsfunktion
  - ▶ für deterministische TM (DTM):  $\delta$ :  $(Z \setminus E) \times \Gamma \rightarrow Z \times \Gamma \times \{L, R, N\}$
  - ▶ für nichtdeterministische TM (NTM):  $\delta$  :  $(Z \setminus E) \times \Gamma \rightarrow \mathcal{P}(Z \times \Gamma \times \{L, R, N\})$
- $\triangleright$   $z_0 \in Z$  ist der Startzustand
- ▶  $\square \in \Gamma \setminus \Sigma$  ist das Blank-Symbol
- $ightharpoonup E \subseteq Z$  ist die Menge der Endzustände.

#### Zustandsübergang

#### Für deterministische Turingmaschinen:

- ► Ein Eintrag  $\delta(z, a) = (z', b, x)$  bedeutet: Falls die TM im Zustand z ist und das Zeichen a an der aktuellen Position des Schreib-Lesekopfs ist, dann
  - 1. We chsle in Zustand z'.
  - 2. Ersetze a durch b auf dem Band.
  - 3. Falls x = L: Verschiebe den Schreib-Lesekopf ein Position nach links.
  - 4. Falls x = R: Verschiebe den Schreib-Lesekopf ein Position nach rechts.
  - 5. Falls x = N: Lasse Schreib-Lesekopf unverändert (Neutral).

### Zustandsübergang

#### Für deterministische Turingmaschinen:

- ► Ein Eintrag  $\delta(z, a) = (z', b, x)$  bedeutet: Falls die TM im Zustand z ist und das Zeichen a an der aktuellen Position des Schreib-Lesekopfs ist, dann
  - 1. We chsle in Zustand z'.
  - 2. Ersetze a durch b auf dem Band.
  - 3. Falls x = L: Verschiebe den Schreib-Lesekopf ein Position nach links.
  - 4. Falls x = R: Verschiebe den Schreib-Lesekopf ein Position nach rechts.
  - 5. Falls x = N: Lasse Schreib-Lesekopf unverändert (Neutral).

#### Für nichtdeterministische Turingmaschinen:

 $\delta(z, a)$  ist eine Menge solcher möglichen Schritte und die NTM macht in einem Lauf irgendeinen davon (nichtdeterministisch).

# Konfigurationen

#### **Definition**

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  eine Turingmaschine.

Eine Konfiguration von M ist ein Wort  $wzw' \in \Gamma^*Z\Gamma^*$ , wobei:

- z ist der aktuelle Zustand von M
- $ightharpoonup \cdots \square \square w w' \square \square \cdots$  steht auf dem Band
- $\blacktriangleright$  der Schreib-Lesekopf steht auf dem ersten Symbol von w'.

# Konfigurationen

#### **Definition**

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  eine Turingmaschine.

Eine Konfiguration von M ist ein Wort  $wzw' \in \Gamma^*Z\Gamma^*$ , wobei:

- z ist der aktuelle Zustand von M
- $ightharpoonup \cdots \Box ww' \Box \Box \cdots$  steht auf dem Band
- ightharpoonup der Schreib-Lesekopf steht auf dem ersten Symbol von w'.

#### **Definition**

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  eine Turingmaschine.

Für ein Eingabewort w ist die Startkonfiguration  $Start_M(w)$  von M das Wort  $z_0w$ . Im Spezialfall  $w = \varepsilon$  ist die Startkonfiguration  $z_0\square$ .

D.h. am Anfang steht der Schreib-Lesekopf auf dem ersten Symbol der Eingabe.

# Übergangsrelation einer deterministischen Turingmaschine

#### **Definition**

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  eine deterministische Turingmaschine.

Die Relation  $\vdash_M \subseteq \Gamma^* Z \Gamma^* \times \Gamma^* Z \Gamma^*$  ist definiert durch

- $b_1 \cdots b_m z a_1 \cdots a_n \vdash_M b_1 \cdots b_m z' c a_2 \cdots a_n,$ wenn  $\delta(z, a_1) = (z', c, N), m \ge 0, n \ge 1 \text{ und } z \notin E$
- ▶  $b_1 \cdots b_m z a_1 \cdots a_n \vdash_M b_1 \cdots b_{m-1} z' b_m c a_2 \cdots a_n$ , wenn  $\delta(z, a_1) = (z', c, L), m \ge 1, n \ge 1$  und  $z \notin E$
- ▶  $b_1 \cdots b_m z a_1 \cdots a_n \vdash_M b_1 \cdots b_m c z' a_2 \cdots a_n$ , wenn  $\delta(z, a_1) = (z', c, R), m \ge 0, n \ge 2$  und  $z \notin E$

# Übergangsrelation einer deterministischen Turingmaschine

#### **Definition**

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  eine deterministische Turingmaschine.

Die Relation  $\vdash_M \subseteq \Gamma^* Z \Gamma^* \times \Gamma^* Z \Gamma^*$  ist definiert durch

- $b_1 \cdots b_m z a_1 \cdots a_n \vdash_M b_1 \cdots b_m z' c a_2 \cdots a_n,$ wenn  $\delta(z, a_1) = (z', c, N), m \ge 0, n \ge 1 \text{ und } z \notin E$
- ▶  $b_1 \cdots b_m z a_1 \cdots a_n \vdash_M b_1 \cdots b_{m-1} z' b_m c a_2 \cdots a_n$ , wenn  $\delta(z, a_1) = (z', c, L), m \ge 1, n \ge 1$  und  $z \notin E$
- ▶  $b_1 \cdots b_m z a_1 \cdots a_n \vdash_M b_1 \cdots b_m c z' a_2 \cdots a_n$ , wenn  $\delta(z, a_1) = (z', c, R), m \ge 0, n \ge 2$  und  $z \notin E$
- ▶  $b_1 \cdots b_m z a_1 \vdash_M b_1 \cdots b_m c z' \Box$ , wenn  $\delta(z, a_1) = (z', c, R)$ ,  $m \ge 0$  und  $z \notin E$
- $ightharpoonup za_1 \cdots a_n \vdash_M z' \Box ca_2 \cdots a_n$ , wenn  $\delta(z, a_1) = (z', c, L)$ ,  $n \ge 1$  und  $z \notin E$ .

# Übergangsrelation einer nichtdeterministischen Turingmaschine

#### **Definition**

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  eine nichtdeterministische Turingmaschine.

Die Relation  $\vdash_M \subseteq \Gamma^* Z \Gamma^* \times \Gamma^* Z \Gamma^*$  ist definiert durch

- ▶  $b_1 \cdots b_m z a_1 \cdots a_n \vdash_M b_1 \cdots b_m z' c a_2 \cdots a_n$ , wenn  $(z', c, N) \in \delta(z, a_1)$ ,  $m \ge 0$ ,  $n \ge 1$  und  $z \notin E$
- ▶  $b_1 \cdots b_m z a_1 \cdots a_n \vdash_M b_1 \cdots b_{m-1} z' b_m c a_2 \cdots a_n$ , wenn  $(z', c, L) \in \delta(z, a_1)$ ,  $m \ge 1$ ,  $n \ge 1$  und  $z \notin E$
- ▶  $b_1 \cdots b_m z a_1 \cdots a_n \vdash_M b_1 \cdots b_m c z' a_2 \cdots a_n$ , wenn  $(z', c, R) \in \delta(z, a_1)$ ,  $m \ge 0$ ,  $n \ge 2$  und  $z \notin E$
- $lackbrack b_1 \cdots b_m z a_1 \vdash_M b_1 \cdots b_m c z' \Box$ , wenn  $(z', c, R) \in \delta(z, a_1)$ ,  $m \geq 0$  und  $z \notin E$
- $ightharpoonup za_1 \cdots a_n \vdash_M z' \Box ca_2 \cdots a_n$ , wenn  $(z', c, L) \in \delta(z, a_1)$ ,  $n \ge 1$  und  $z \notin E$ .

# Übergangsrelation einer Turingmaschine

#### Weitere Notationen:

- ightharpoonup +  $ho_M$  ist die reflexiv-transitive Hülle von  $\vdash_M$ .
- ightharpoonup ist die *i*-fache Anwendung von  $\vdash_M$ .
- ▶ Wenn M eindeutig ist, schreiben wir  $\vdash$  statt  $\vdash_M$ .

# Übergangsrelation einer Turingmaschine

#### Weitere Notationen:

- ightharpoonup +  $ho_M$  ist die reflexiv-transitive Hülle von  $\vdash_M$ .
- ightharpoonup ist die *i*-fache Anwendung von  $\vdash_M$ .
- ▶ Wenn M eindeutig ist, schreiben wir  $\vdash$  statt  $\vdash_M$ .

#### Bemerkung:

 Mit unserer Definition hält die Turingmaschine an, sobald sie einen Endzustand erreicht hat.
 (Das Buch von Schöning erlaubt weiterrechnen.)

### Akzeptierte Sprache einer Turingmaschine

#### **Definition**

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  eine Turingmaschine.

Die von M akzeptierte Sprache L(M) ist definiert als

$$L(M) := \{ w \in \Sigma^* \mid Start_M(w) \vdash_M^* uzv \text{ für } u, v \in \Gamma^*, z \in E \}$$

### Akzeptierte Sprache einer Turingmaschine

#### **Definition**

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \square, E)$  eine Turingmaschine.

Die von M akzeptierte Sprache L(M) ist definiert als

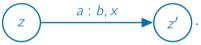
$$L(M) := \{ w \in \Sigma^* \mid Start_M(w) \vdash_M^* uzv \text{ für } u, v \in \Gamma^*, z \in E \}$$

#### Weitere Begriffe:

- ▶ Die TM akzeptiert heißt, die TM erreicht einen Endzustand.
- ▶ Die TM verwirft heißt, die TM erreicht keinen Endzustand.

### Notation als Zustandsgraph

- Die graphische Darstellung ist ähnlich der von DFAs, NFAs und PDAs.
- Für  $\delta(z, a) = (z', b, x)$  bzw.  $(z', b, x) \in \delta(z, a)$  zeichnen wir



▶ Beachte, dass das Blank-Symbol bekannt sein muss (üblicherweise □).

# Beispiel für eine deterministische Turingmaschine

DTM  $M = (\{z_0, z_1, z_2, z_3\}, \{0, 1\}, \{0, 1, \square\}, \delta, z_0, \square, \{z_3\})$  mit

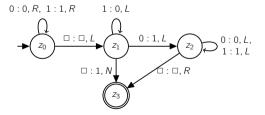
$$\delta(z_0, 0) = (z_0, 0, R)$$
  $\delta(z_0, 1) = (z_0, 1, R)$   $\delta(z_0, \square) = (z_1, \square, L)$   
 $\delta(z_1, 0) = (z_2, 1, L)$   $\delta(z_1, 1) = (z_1, 0, L)$   $\delta(z_1, \square) = (z_3, 1, N)$   
 $\delta(z_2, 0) = (z_2, 0, L)$   $\delta(z_2, 1) = (z_2, 1, L)$   $\delta(z_2, \square) = (z_3, \square, R)$ 

## Beispiel für eine deterministische Turingmaschine

DTM 
$$M = (\{z_0, z_1, z_2, z_3\}, \{0, 1\}, \{0, 1, \square\}, \delta, z_0, \square, \{z_3\})$$
 mit

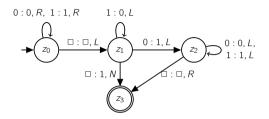
$$\delta(z_0, 0) = (z_0, 0, R) & \delta(z_0, 1) = (z_0, 1, R) & \delta(z_0, \square) = (z_1, \square, L) \\
\delta(z_1, 0) = (z_2, 1, L) & \delta(z_1, 1) = (z_1, 0, L) & \delta(z_1, \square) = (z_3, 1, N) \\
\delta(z_2, 0) = (z_2, 0, L) & \delta(z_2, 1) = (z_2, 1, L) & \delta(z_2, \square) = (z_3, \square, R)$$

#### Zustandsgraph zu M:



turingmachinesimulator.com/shared/istktezldr

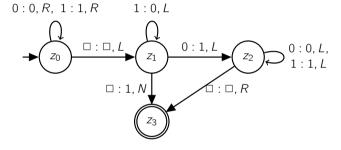
## Beispiel für eine deterministische Turingmaschine



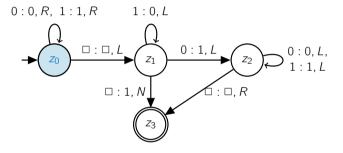
*M* interpretiert die Eingabe  $w \in \{0, 1\}^*$  als Binärzahl und addiert 1:

- ▶ In  $z_0$  wird das rechte Ende gesucht, dann in  $z_1$  gewechselt.
- In  $z_1$  wird versucht, 1 zur aktuellen Ziffer hinzu zu addieren: Gelingt das ohne Übertrag, dann wird in  $z_2$  gewechselt. Bei Übertrag: Weitermachen in  $z_1$  und +1 zur nächsten Ziffer links.
- ▶ In  $z_2$  wird bis zum Anfang links gelaufen, dann in  $z_3$  gewechselt.
- ► In z<sub>3</sub> wird akzeptiert.

DTM M: Eingabe: 0011

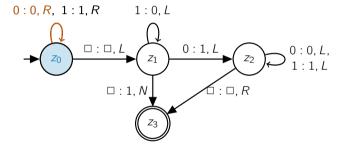


DTM M: Eingabe: 0011



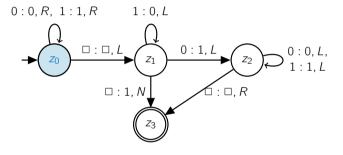
*z*∩0011

DTM M: Eingabe: 0011



z<sub>0</sub>0011

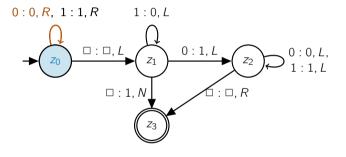
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$ 

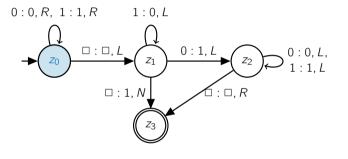
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$ 

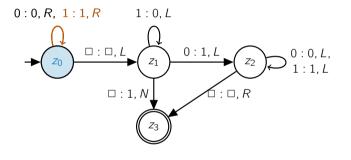
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$ 

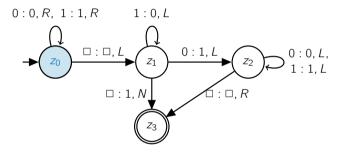
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$ 

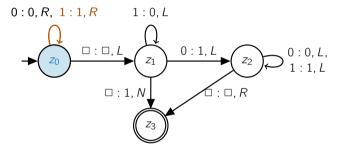
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$ 

#### DTM M:

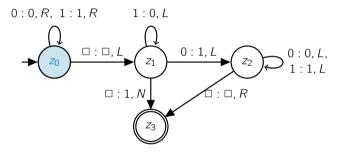


Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$ 

 $\vdash 001z_01$ 

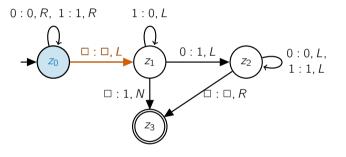
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0\square$ 

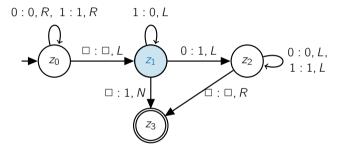
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0\square$ 

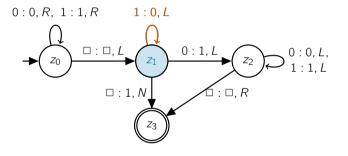
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0\Box$   $\vdash 001z_1\Box\Box$ 

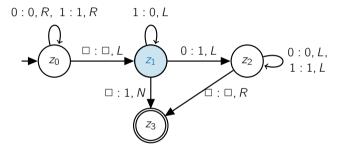
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0\Box$   $\vdash 001z_1\Box$ 

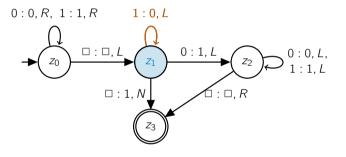
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0\Box$   $\vdash 001z_11\Box$   $\vdash 00z_11\Box$ 

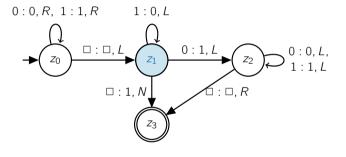
### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0\Box$   $\vdash 001z_1\Box\Box$   $\vdash 00z_11\Box\Box$ 

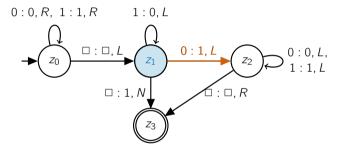
### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0\Box$   $\vdash 001z_11\Box$   $\vdash 00z_110\Box$   $\vdash 0z_1000\Box$ 

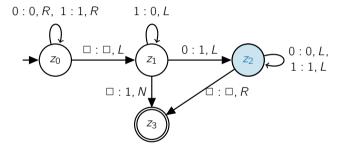
### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0$   $\vdash 001z_11$   $\vdash 00z_110$   $\vdash 0z_1000$ 

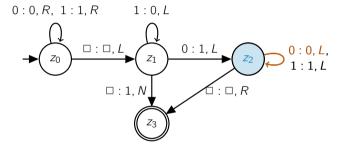
### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0$   $\vdash 001z_11$   $\vdash 00z_110$   $\vdash 0z_1000$   $\vdash z_20100$ 

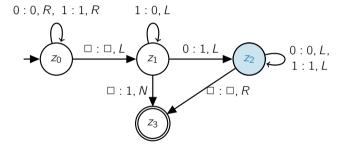
### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$   $\vdash 0z_0011$   $\vdash 00z_011$   $\vdash 001z_01$   $\vdash 0011z_0$   $\vdash 001z_11$   $\vdash 00z_110$   $\vdash 0z_1000$   $\vdash z_20100$ 

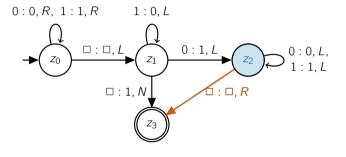
### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$  $\vdash 0z_0011$  $\vdash 00z_011$  $\vdash 001z_01$  $\vdash 0011z_0\Box$  $\vdash 001z_11\Box$ ⊢ 00*z*<sub>1</sub>10□  $\vdash 0z_1000□$  $\vdash z_20100\square$  $\vdash z_2 \square 0100 \square$ 

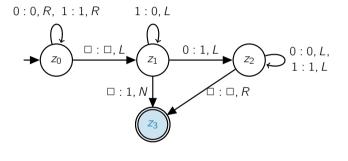
### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$  $\vdash 0z_0011$  $\vdash 00z_011$  $\vdash 001z_01$  $\vdash 0011z_0\Box$  $\vdash 001z_11\Box$ ⊢ 00*z*<sub>1</sub>10□  $\vdash 0z_1000□$  $\vdash z_20100\square$  $\vdash z_2 \square 0100 \square$ 

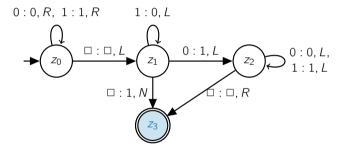
#### DTM M:



Eingabe: 0011

 $z_00011$  $\vdash 0z_0011$  $\vdash 00z_011$  $\vdash 001z_01$  $\vdash 0011z_0\Box$  $\vdash 001z_11\Box$ ⊢ 00*z*<sub>1</sub>10□  $\vdash 0z_1000□$  $\vdash z_20100\square$  $\vdash z_2 \square 0100 \square$  $\vdash \Box z_3 0100 \Box$ 

#### DTM M:



Eingabe:  $0011 \in L(M)$ 

 $z_00011$  $\vdash 0z_0011$  $\vdash 00z_011$  $\vdash 001z_01$  $\vdash 0011z_0\Box$  $\vdash 001z_11\Box$  $\vdash 00z_110□$  $\vdash 0z_1000□$  $\vdash z_20100\square$  $\vdash z_2 \square 0100 \square$  $\vdash \Box z_3 0100 \Box$ 

## Linear beschränkte Turingmaschinen

### Grundgedanke:

- ► Linear beschränkte Turingmaschinen (*linear bounded automata*, LBAs) sind spezielle Turingmaschinen.
- Der Schreib-Lesekopf darf den Bereich der Eingabe auf dem Band nicht verlassen.
- ▶ Zum Erkennen des Anfangs und des Endes wird die Eingabe in spitzen Klammern gesetzt: Statt w ist die Eingabe nun  $\langle w \rangle$ .

### Definition eines LBA

### **Definition**

Eine linear beschränkte Turingmaschine (*linear bounded automaton*, LBA) ist ein 8-Tupel  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \langle, \rangle, E)$ , wobei:

- $\triangleright$  Z,  $\Sigma$ ,  $\Gamma$ ,  $\delta$ ,  $z_0$  und E sind wie bei nichtdeterministischen Turingmaschinen
- ▶  $\langle , \rangle \in \Sigma$  sind Start- bzw. Endmarker
- $\triangleright$   $\delta$  überschreibt keinen der Marker
- bei  $\langle$  gibt  $\delta$  nie L aus und bei  $\rangle$  gibt  $\delta$  nie R aus.

#### **Definition**

Eine linear beschränkte Turingmaschine (*linear bounded automaton*, LBA) ist ein 8-Tupel  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \langle, \rangle, E)$ , wobei:

- $\triangleright$  Z,  $\Sigma$ ,  $\Gamma$ ,  $\delta$ ,  $z_0$  und E sind wie bei nichtdeterministischen Turingmaschinen
- ▶  $\langle , \rangle \in \Sigma$  sind Start- bzw. Endmarker
- $\triangleright$   $\delta$  überschreibt keinen der Marker
- **b**ei  $\langle$  gibt  $\delta$  nie L aus und bei  $\rangle$  gibt  $\delta$  nie R aus.

### **Definition**

Sei  $M = (Z, \Sigma, \Gamma, \delta, z_0, \langle, \rangle, E)$  ein LBA.

Die von M akzeptierte Sprache L(M) ist definiert als

$$L(M) := \{ w \in (\Sigma - \{\langle, \rangle\})^* \mid z_0 \langle w \rangle \vdash_M^* uzv \text{ für } u, v \in \Gamma^*, z \in E \}$$

### Satz von Kuroda

## Theorem (Satz von Kuroda)

Die LBAs akzeptieren genau die kontextsensitiven Sprachen.

### Satz

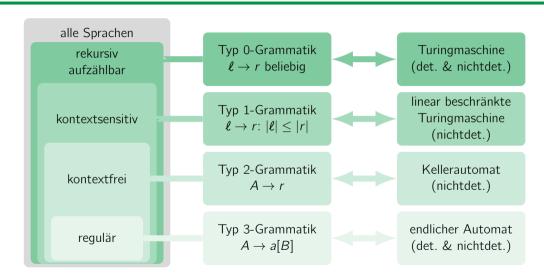
Die nichtdeterministischen Turingmaschinen akzeptierten genau die Typ 0-Sprachen.

Beweise Nächste Vorlesung (nur FSK).

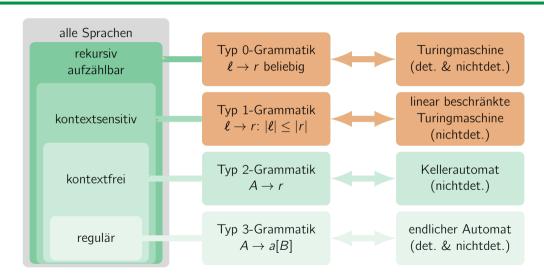
## Deterministische vs. nichtdeterministische Turingmaschinen

- Nichtdeterministische Turingmaschinen können durch deterministische Turingmaschinen simuliert werden (mithilfe von Dovetailing).
- ▶ Daher gilt der letzte Satz auch für deterministische Turingmaschinen, d.h. die deterministischen Turingmaschinen akzeptierten genau die Typ 0-Sprachen.
- ▶ Der Unterschied zwischen NTMs und DTMs kommt erst zum Tragen, wenn wir das Laufzeitverhalten betrachten (im Kursteil zur Komplexitätstheorie).

## Überblick über Grammatiken und Maschinenmodelle



## Überblick über Grammatiken und Maschinenmodelle



## Trennende Beispiele

- ▶ Die Sprache  $\{a^nb^n \mid n \in \mathbb{N}\}$  ist vom Typ 2 aber nicht vom Typ 3.
- ▶ Die Sprache  $\{a^nb^nc^n \mid n \in \mathbb{N}\}$  ist vom Typ 1 aber nicht vom Typ 2.
- Die Sprache

 $H = \{M\#w \mid \text{die durch } M \text{ beschriebene}$ Turingmaschine hält bei Eingabe  $w\}$ 

ist vom Typ 0 aber nicht vom Typ 1.

(Die Sprache H ist das Halteproblem, welches wir später noch genauer betrachten und erläutern.)

Das Komplement von H ist nicht vom Typ 0.

## Deterministisch vs. nichtdeterministisch

| De | terministischer | Nichtdeterministischer | Aquivalent? |
|----|-----------------|------------------------|-------------|
| Au | tomat           | Automat                |             |
| DF | A               | NFA                    | ja          |
| DP | 'DA             | PDA                    | nein        |
| DL | BA              | LBA                    | unbekannt   |
| DT | M               | NTM                    | ja          |

# Abschlusseigenschaften

| Sprachklasse     | Schnitt | Vereinigung | Komplement | Produkt | Kleenescher<br>Abschluss |
|------------------|---------|-------------|------------|---------|--------------------------|
| Typ 3            | ja      | ja          | ja         | ja      | ja                       |
| Det. kontextfrei | nein    | nein        | ja         | nein    | nein                     |
| Typ 2            | nein    | ja          | nein       | ja      | ja                       |
| Typ 1            | ja      | ja          | ja         | ja      | ja                       |
| Typ 0            | ja      | ja          | nein       | ja      | ja                       |

## Entscheidbarkeiten

| Sprachklasse     | Wortproblem | Leerheits-<br>problem | Äquivalenz-<br>problem | Schnittproblem |
|------------------|-------------|-----------------------|------------------------|----------------|
| Typ 3            | ja          | ja                    | ja                     | ja             |
| Det. kontextfrei | ja          | ja                    | ja                     | nein           |
| Typ 2            | ja          | ja                    | nein                   | nein           |
| Typ 1            | ja          | nein                  | nein                   | nein           |
| Typ 0            | nein        | nein                  | nein                   | nein           |

# Komplexität des Wortproblems

| Sprachklasse                              | Komplexität                           |
|---|---------------------------------------|
| Typ 3, DFA gegeben                        | lineare Komplexität                   |
| deterministisch kontextfrei, DPDA gegeben | lineare Komplexität                   |
| Typ 2, Chomsky-Normalform gegeben         | $O(n^3)$                              |
| Typ 1                                     | exponentiell (nächste Vorlesung, FSK) |
| Typ 0                                     | unlösbar                              |