

Linguagens Formais e Autômatos

# Máquinas de Turing (MT)

Andrei Rimsa Álvares  
andrei@cefetmg.br



## Sumário

- Introdução
- Máquinas de Turing
- Propriedades
  - Linguagens Recursivas
  - Linguagens Recursivamente Enumeráveis



**CEFET-MG**

CENTRO FEDERAL DE EDUCAÇÃO TECNOLÓGICA DE MINAS GERAIS

# INTRODUÇÃO

---



**Linguagens Formais e Autômatos**



## Introdução

- Os autômatos finitos e autômatos de pilha, embora importantes do ponto de vista prático e teórico, possuem limitações quanto ao poder de reconhecimento
- Mesmo linguagens relativamente simples não podem ser reconhecidas por essas máquinas, como
  - $\{xx \mid x \in \{a, b\}^*\}$
  - $\{a^n b^n c^n \mid n \geq 0\}$
  - $\{a^n b^k c^n d^k \mid n, k \geq 0\}$



E agora, quem poderá nos defender?



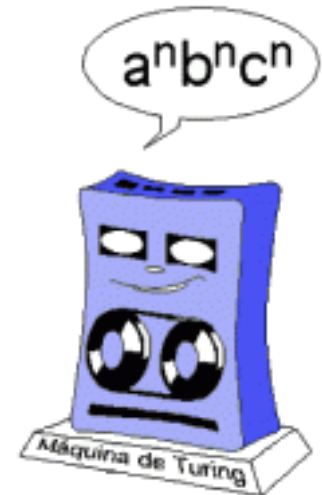
# Máquinas de Turing



- As máquinas de Turing foram propostas por volta de 1930 pelo matemático inglês Alan Turing

**Dica:** o filme **O Jogo da Imitação** mostra as contribuições de Turing para desvendar mensagens cifradas pela máquina Enigma

- Esse tipo de máquina é tão poderosa que até hoje não se conseguiu nenhum outro tipo de máquina que tenha maior poder computacional
  - Nem mesmo os computadores atuais possuem poder computacional maior que o das máquinas de Turing

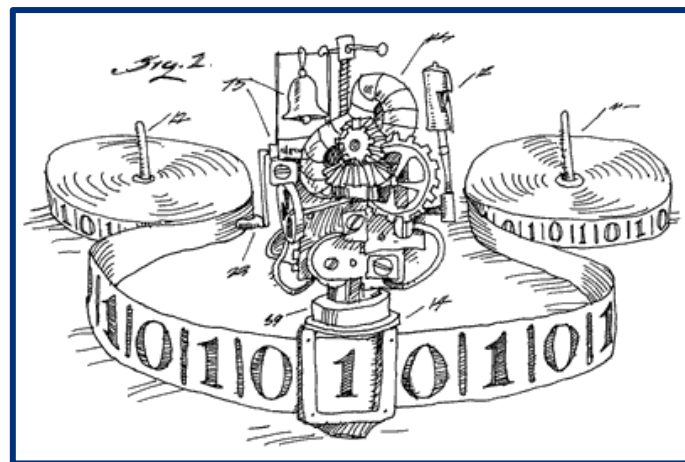




**CEFET-MG**

CENTRO FEDERAL DE EDUCAÇÃO TECNOLÓGICA DE MINAS GERAIS

## MÁQUINAS DE TURING (MT)

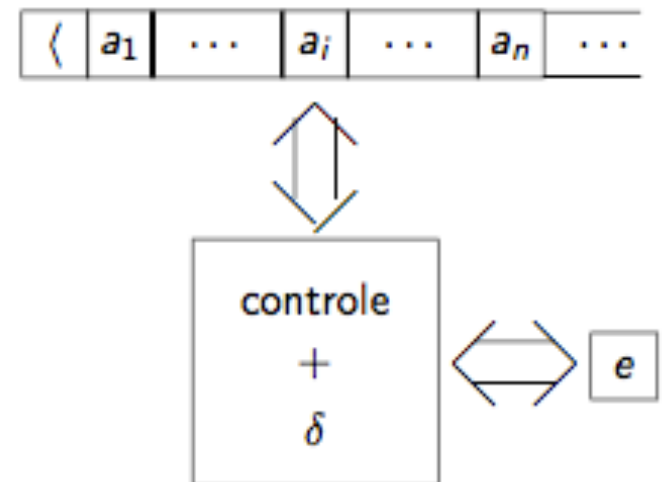


Linguagens Formais e Autômatos



## O que é uma Máquina de Turing

- Uma máquina de Turing (MT) opera sobre uma fita que, ao contrário dos AFs e APs, pode-se **ler** e **escrever** nela
- A fita é
  - Dividida em células que comportam apenas um símbolo cada uma
  - Limitada à esquerda, possui um símbolo especial para marcar seu início que não pode repetir em nenhuma outra célula
  - Ilimitada à direita
- A máquina possui
  - Um cabeçote de leitura que pode se mover para a direita e para a esquerda
  - Um registrador que contém o estado atual
  - Um conjunto de instruções ( $\delta$ )
  - Uma unidade de controle





## Função de Transição

- A função de transição é uma função parcial, que dá, para cada par  $(e, a)$ , onde  $e$  é um estado e  $a$  é um símbolo do alfabeto, uma tripla  $[e', b, d]$ , onde

- $e'$  é o próximo estado
- $b$  é o símbolo a substituir  $a$
- $d$  é a direção, esquerda (E) ou direita (D), em que o cabeçote deve se mover

**Notação:**

$$\delta(e, a) = [e', b, d]$$

- **Cuidado**

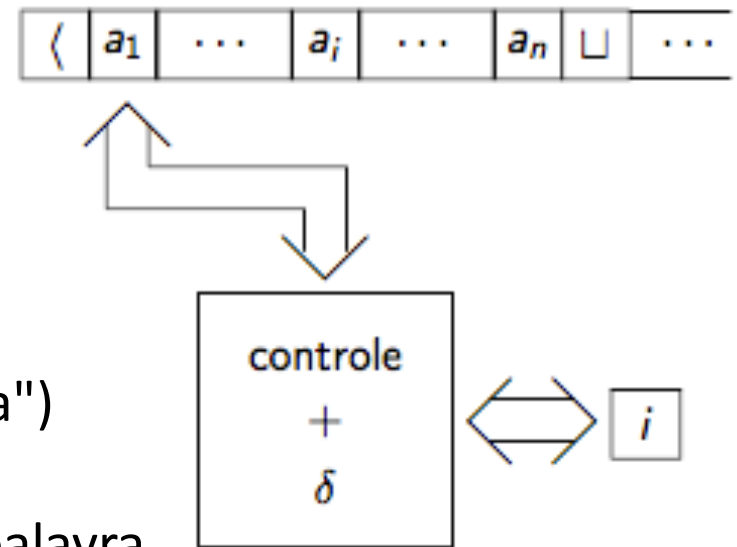
- Quando  $a = \langle$ , obrigatoriamente  $b = \langle$  e  $d = D$  ou  $\delta(e, \langle)$  é indefinido (não se pode mover o cabeçote para a esquerda da primeira célula)
- O símbolo  $\langle$ , além de não poder ser escrito em qualquer outra célula da fita, não pode ser apagado da primeira célula da fita





## Configuração Inicial

- O registrador da máquina contém o estado inicial ( $i$ )
- A fita contém
  - A primeira célula que contém  $\langle$  (marcador de início)
  - A palavra de entrada a partir da sua segunda célula ( $a_1 \dots a_n$ )
  - O restante da fita contém somente o símbolo  $\sqcup$  (branco ou "célula vazia")
- O cabeçote é posicionado no início da palavra de entrada (segunda célula)





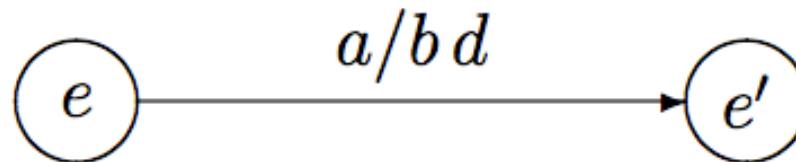
## Algoritmo

- **Enquanto**  $\delta(e, a)$  é definido, onde  $e$  é o estado no registrador da máquina,  $a$  é o símbolo sob o cabeçote e  $\delta(e, a) = [e', b, d]$ 
  - Colocar no registrador o estado  $e'$
  - Substitui-se  $a$  por  $b$  na posição sob o cabeçote
  - Avança-se o cabeçote para a célula da esquerda, se  $d = E$ , ou para a direita, se  $d = D$



## Determinismo

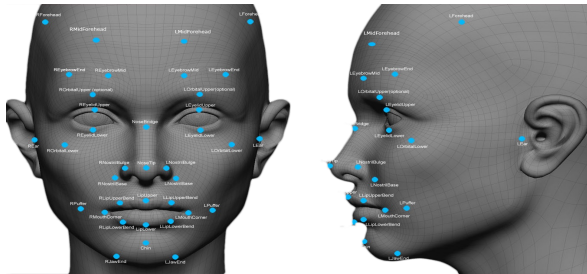
- A Máquina de Turing é **determinística**
  - Para cada estado  $e$  e símbolo  $a$  há, no máximo, uma transição especificada pela função de transição
- Uma transição  $\delta(e, a) = [e', b, d]$ , onde  $d \in \{E, D\}$ , será representada da seguinte maneira em um diagrama de estados





## Aplicações

- Uma Máquina de Turing pode ser usada como



- Reconhedora de linguagens

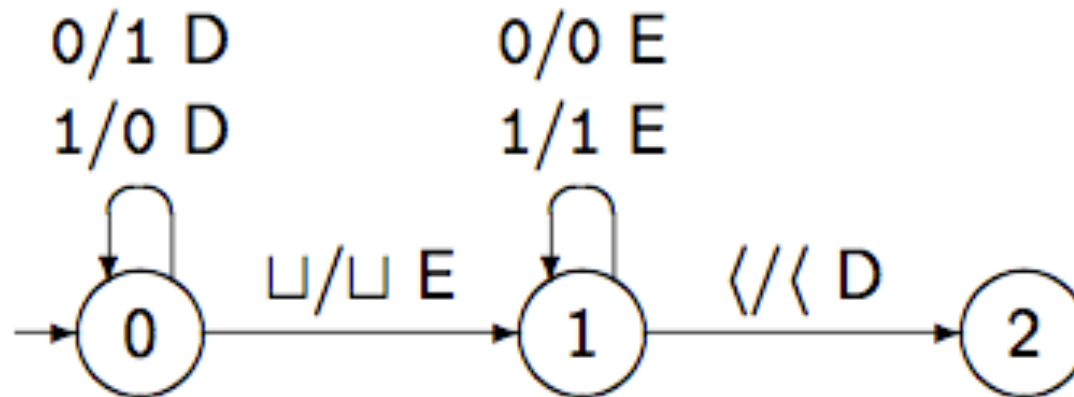


- Transdutora de linguagens:  $\Sigma^* \rightarrow \Gamma^*$   
(recebe uma palavra  $w$  na entrada e produz na própria fita uma saída)



## Um Primeiro Exemplo

- Uma Máquina de Turing que recebe como entrada uma palavra de  $\{0, 1\}^*$  e produz seu complemento como saída (inverso)



**Curiosidade:** veja a simulação  
no link <https://goo.gl/3bj613>



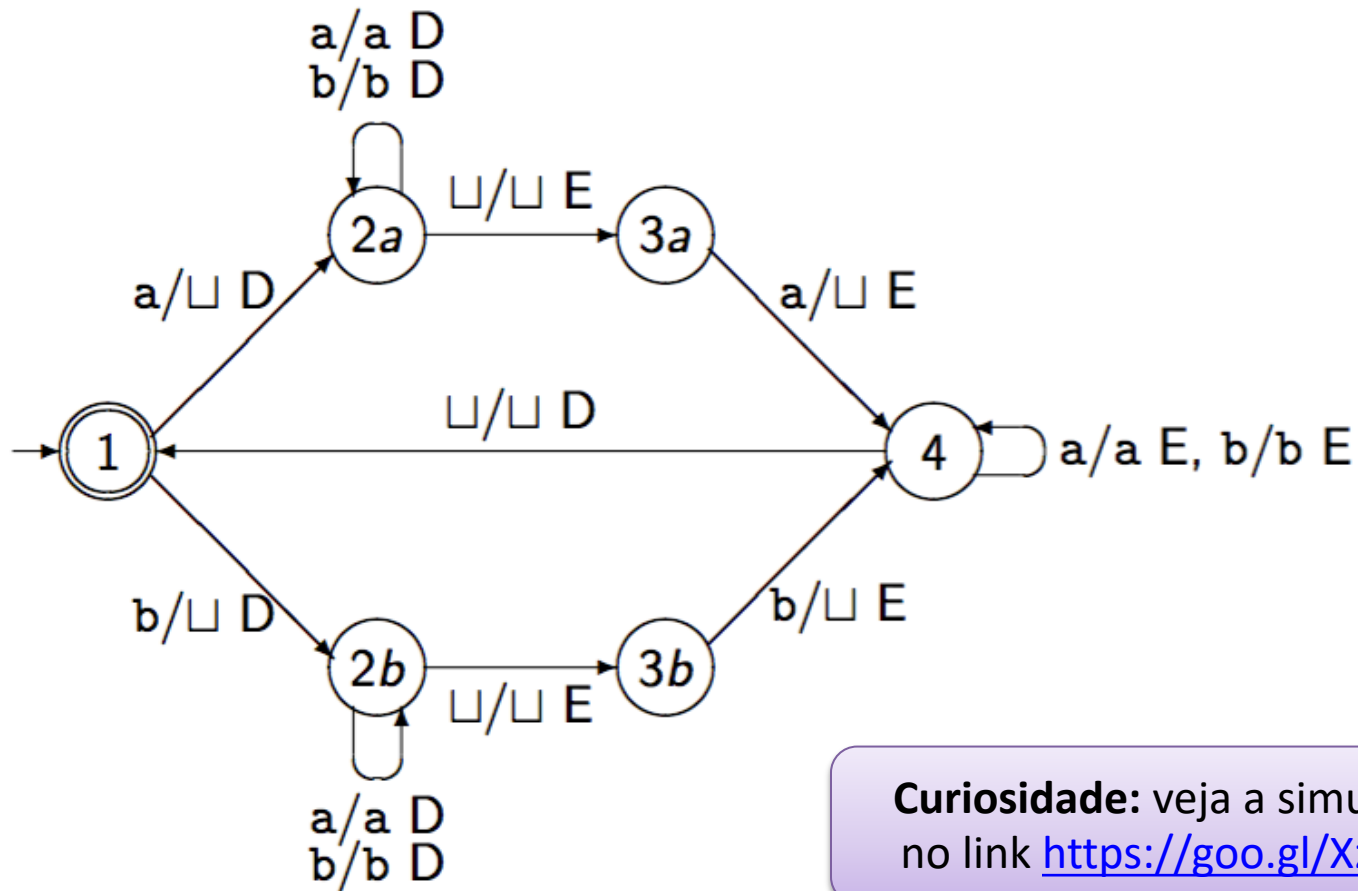
# Máquina de Turing

- **Definição:** uma Máquina de Turing é uma óctupla  $(E, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta, i, F)$ , em que
  - $E$  é um conjunto finito de estados
  - $\Sigma \subseteq \Gamma$  é o alfabeto de entrada
  - $\Gamma$  é o alfabeto da fita
  - $\langle$  é o primeiro símbolo da fita ( $\langle \in \Gamma - \Sigma$ )
  - $\sqcup$  é o branco ( $\sqcup \in \Gamma - \Sigma, \sqcup \neq \langle$ )
  - $\delta: E \times \Gamma \rightarrow E \times \Gamma \times \{E, D\}$  é a função de transição
  - $i$  é o estado inicial
  - $F$  é o conjunto de estados finais



## Exemplo

- Máquina de Turing que reconhece  $L = \{ww^R \mid w \in \{a, b\}^*\}$



**Curiosidade:** veja a simulação no link <https://goo.gl/XzjAAV>



## Configuração Instantânea

- Uma configuração instantânea de uma Máquina de Turing é um par  $[e, x\underline{a}y]$ , em que
  - $e \in E$  é o estado atual
  - $x \in \Gamma^*$  é a palavra situada à esquerda do cabeçote de leitura
  - $a \in \Gamma$  é o símbolo sob o cabeçote
  - $y \in \Gamma^*$  é a palavra à direita do cabeçote até o último símbolo diferente de  $\sqcup$
- A configuração inicial é
  - $[i, \langle \underline{a}_1 a_2 \dots a_n \rangle]$ , caso a palavra de entrada seja  $a_1 a_2 \dots a_n$
  - $[i, \langle \underline{\sqcup} \rangle]$ , caso a palavra de entrada seja  $\lambda$





## Mudança de Configuração

- Como uma MT pode entrar em loop, não será definida uma função que retorne o estado alcançado a partir de uma certa configuração instantânea
  - A relação  $\vdash$  será definida mais à frente
- Para facilitar a definição, será utilizada a função  $\pi : \Gamma^* \rightarrow \Gamma^*$

$$\pi(w) = \begin{cases} \lambda & , \text{ se } w \in \{\sqcup\}^* \\ xa & , \text{ se } w = xay, a \in \Gamma - \{\sqcup\} \text{ e } y \in \{\sqcup\}^* \end{cases}$$

Informalmente,  $\pi(w)$  elimina de  $w$  os brancos à direita do último símbolo diferente de branco



## Mudança de Configuração

- Definição: A relação  $\vdash \subseteq (E \times \Gamma^+)^2$ , para uma MT  $M$ , é tal que para todo  $e \in E$  e todo  $a \in \Gamma$ 
  - a) se  $\delta(e, a) = [e', b, D]$ , então  $[e, x\underline{a}cy] \vdash [e', x\underline{b}cy]$  para  $c \in \Gamma$ ;  
 $[e, x\underline{a}] \vdash [e', x\underline{b}]$
  - b) se  $\delta(e, a) = [e', b, E]$ , então  $[e, x\underline{c}ay] \vdash [e', x\underline{c}\pi(by)]$  para  $c \in \Gamma$
  - c) se  $\delta(e, a)$  é indefinido, então não existe configuração  $f$  tal que  $[e, x\underline{a}y] \vdash f$



## Mudança de Configuração

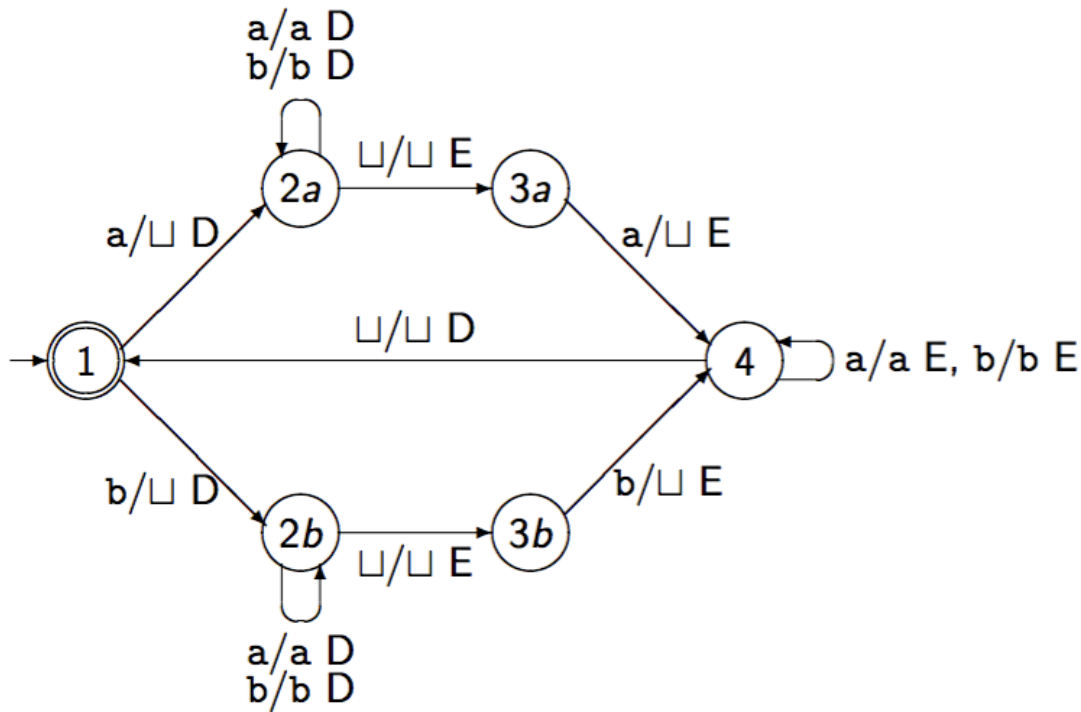
- Como usual, serão definidos
  - O fecho reflexivo e transitivo de  $\vdash$  será denotado por  $\vdash^*$
  - Configuração instantânea  $f'$  é obtida a partir de  $f$  percorrendo-se  $n \geq 0$  transições:  $f \vdash^n f'$

Quando as palavras  
são aceitas?



## Mudança de Configuração

- Por exemplo, para a MT do exemplo anterior
  - $[1, \langle \sqcup \rangle] \stackrel{0}{\vdash} [1, \langle \sqcup \rangle]$  e  $\delta(1, \sqcup)$  é indefinido
  - $[1, \langle \underline{a}ab \rangle] \stackrel{4}{\vdash} [3a, \langle \sqcup ab \rangle]$  e  $\delta(3a, b)$  é indefinido
  - $[1, \langle \underline{a}bba \rangle] \stackrel{14}{\vdash} [1, \langle \sqcup \sqcup \sqcup \rangle]$  e  $\delta(1, \sqcup)$  é indefinido



Quando as palavras são aceitas?



## Linguagem Reconhecida

- **Definição:** A linguagem reconhecida por uma MT  $M = (E, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta, i, F)$  é

$$L(M) = \{w \in \Sigma^* \mid [i, \langle \underline{w}] \vdash^* [e, \underline{xay}], \delta(e, a) \text{ é indefinido e } e \in F\}$$

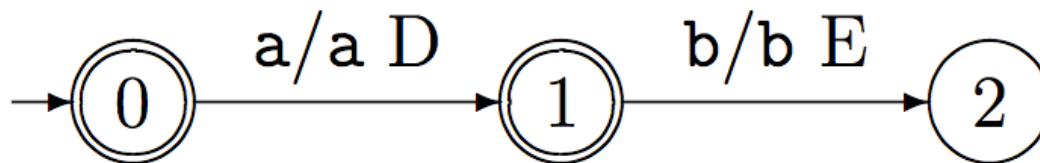
A expressão  $[i, \langle \underline{w}]$  é usada para denotar a configuração instantânea inicial



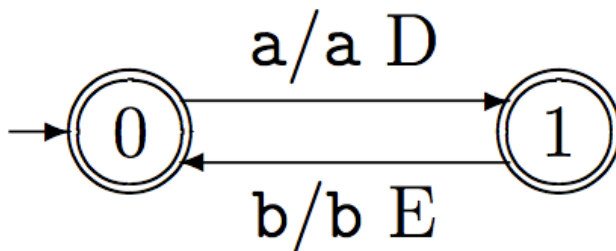
## Exemplos de Reconhecimento

- Considere a linguagem sobre  $\Sigma = \{a, b, c\}$  que não tem  $ab$  como prefixo, ou seja:  $L = \{a, b, c\}^* - (\{ab\}\{a, b, c\}^*)$

- Máquina que **sempre para**



- Máquina que **para se aceita**



Diferente dos AFs e APs, não é necessário consumir toda a palavra de entrada para que ela seja aceita



## Classe de Linguagens

- As definições a seguir dão nomes para as classes das linguagens que podem ser reconhecidas por MTs
  - **Linguagem Recursivamente Enumerável (LRE):** uma linguagem é dita ser uma linguagem recursivamente enumerável (LRE) se existe uma MT que a **reconhece**
  - **Linguagem Recursiva:** uma linguagem é dita ser uma linguagem recursiva se existe uma MT que a **reconhece** e que **para para todas as palavras** do alfabeto de entrada

Se existe uma MT que reconhece uma linguagem  $L$ , necessariamente existe uma MT que sempre para e que reconhece  $L$ ?



## Modelos Alternativos de Reconhecimento

- Existem outros dois modelos alternativos de reconhecimento que são úteis em certos contextos

- **Por estado final:** seja uma MT  $M = (E, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta, i, F)$ . A linguagem reconhecida por  $M$  por estado final é

$$L_F(M) = \{ w \in \Sigma^* \mid [i, \langle \underline{w} \rangle] \vdash^* [e, x\underline{a}y], a \in \Gamma \text{ e } e \in F \}$$

- **Por parada:** seja uma MT  $M = (E, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta, i)$ . A linguagem reconhecida por  $M$  por parada é

$$L_P(M) = \{ w \in \Sigma^* \mid [i, \langle \underline{w} \rangle] \vdash^* [e, x\underline{a}y], a \in \Gamma \text{ e } \delta(e, a) \text{ é indefinido} \}$$

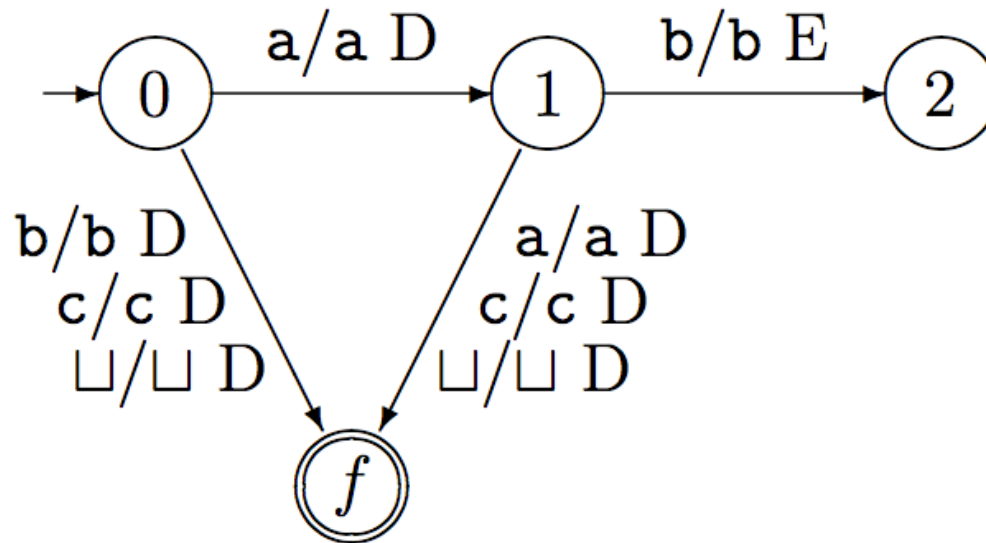




# Exemplo

- Exemplo de reconhecimento por **estado final**:

$$L = \{a, b, c\}^* - (\{ab\} \{a, b, c\}^*)$$

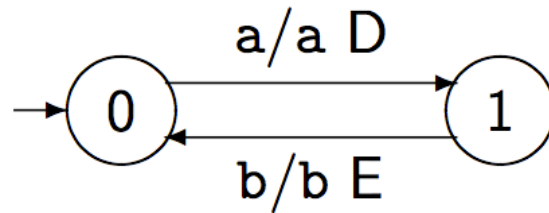




## Exemplo

- Exemplo de reconhecimento por **parada**:

$$L = \{a, b, c\}^* - (\{ab\} \{a, b, c\}^*)$$





## Equivalência entre os Modelos de Reconhecimento

- Seja  $L$  uma linguagem. As seguintes afirmativas são **equivalentes**
  - a)  $L$  é uma LRE
  - b)  $L$  pode ser reconhecida por uma MT por estado final
  - c)  $L$  pode ser reconhecida por uma MT por parada

Será demonstrado que as seguintes transformações são possíveis:  
**(a)  $\rightarrow$  (b), (b)  $\rightarrow$  (c), (c)  $\rightarrow$  (a)**



(a)  $\rightarrow$  (b)

- Seja  $M = (E, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta, i, F)$  uma MT padrão; uma máquina equivalente à  $M$ , que reconhece por estado final, seria  $M' = (E \cup \{f\}, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta', i, \{f\}), f \notin F$ , onde
  - a) para todo  $(e, a) \in E \times \Gamma$ , se  $\delta(e, a)$  é definido, então  $\delta'(e, a) = \delta(e, a)$
  - b) para todo  $(e, a) \in F \times \Gamma$ , se  $\delta(e, a)$  é indefinido,  $\delta'(e, a) = [f, a, D]$
  - c) para todo  $(e, a) \in (E - F) \times \Gamma$ , se  $\delta(e, a)$  é indefinido,  $\delta'(e, a)$  é indefinido
  - d) para todo  $a \in \Gamma$ ,  $\delta'(f, a)$  é indefinido

Observe que o cabeçote se move para a direita **(b)**, prevendo o caso em que  $a = \langle$



(b)  $\rightarrow$  (c)

- Seja  $M = (E, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta, i, F)$  uma MT que reconhece por estado final; uma máquina equivalente à  $M$ , que reconhece por parada, seria  $M' = (E \cup \{l\}, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta', i), l \notin E$ , onde
  - a) para todo  $(e, a) \in (E - F) \times \Gamma$ : se  $\delta(e, a)$  é definido, então  $\delta'(e, a) = \delta(e, a)$ , senão  $\delta'(e, a) = [l, a, D]$
  - b) para todo  $a \in \Gamma, \delta'(l, a) = [l, a, D]$
  - c) para todo  $(e, a) \in F \times \Gamma, \delta'(e, a)$  é indefinido

Observe que o cabeçote é movido indefinidamente para a direita ao ser atingido o estado  $l$  **(b)**



(c)  $\rightarrow$  (a)

- Seja  $M = (E, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta, i)$  uma MT que reconhece por parada; uma MT normal equivalente à  $M$  é obtida simplesmente tornando todos os estados de  $M$  estados finais:  $M' = (E, \Sigma, \Gamma, \langle, \sqcup, \delta', i, E)$

**Dica:** quando não se disser o contrário, assume-se que o reconhecimento se dá **por parada em estado final**



**CEFET-MG**

CENTRO FEDERAL DE EDUCAÇÃO TECNOLÓGICA DE MINAS GERAIS

# PROPRIEDADES: LINGUAGENS RECURSIVAS E LINGUAGENS RECURSIVAMENTE ENUMERÁVEIS

---



Linguagens Formais e Autômatos



## Propriedades das LREs e Linguagens Recursivas

- A classe das **linguagens recursivas** é fechada sob
  - **União**
  - **Interseção**
  - **Complemento**
  - **Concatenação**
  - **Fecho de Kleene**
- A classe das linguagens **recursivamente enumeráveis** (LREs) é fechada sob
  - **União**
  - **Interseção**
  - **Concatenação**
  - **Fecho de Kleene**

**Cuidado:** A classe das LREs **não é** fechada sob o complemento





## Linguagens Não LRE

- Existem linguagens que não são LRE, considere o seguinte raciocínio
  - Seja  $R$  uma linguagem sobre  $\Sigma$  cujas palavras representam todas as MTs
  - Como  $\Sigma^*$  é um conjunto enumerável e  $R \subseteq \Sigma^*$ ,  $R$  é enumerável
    - Ou seja, o conjunto das MTs é enumerável, independentemente da linguagem usada para representá-las
  - O conjunto de todas as linguagens de alfabeto  $\Sigma$ ,  $P(\Sigma^*)$ , não é enumerável
  - Como o conjunto das MTs é enumerável e o conjunto das linguagens não, segue-se que não há como associar cada linguagem a uma MT
    - Não existe uma função injetiva de  $P(\Sigma^*)$  para  $R$
  - Logo, existem mais linguagens do que MTs

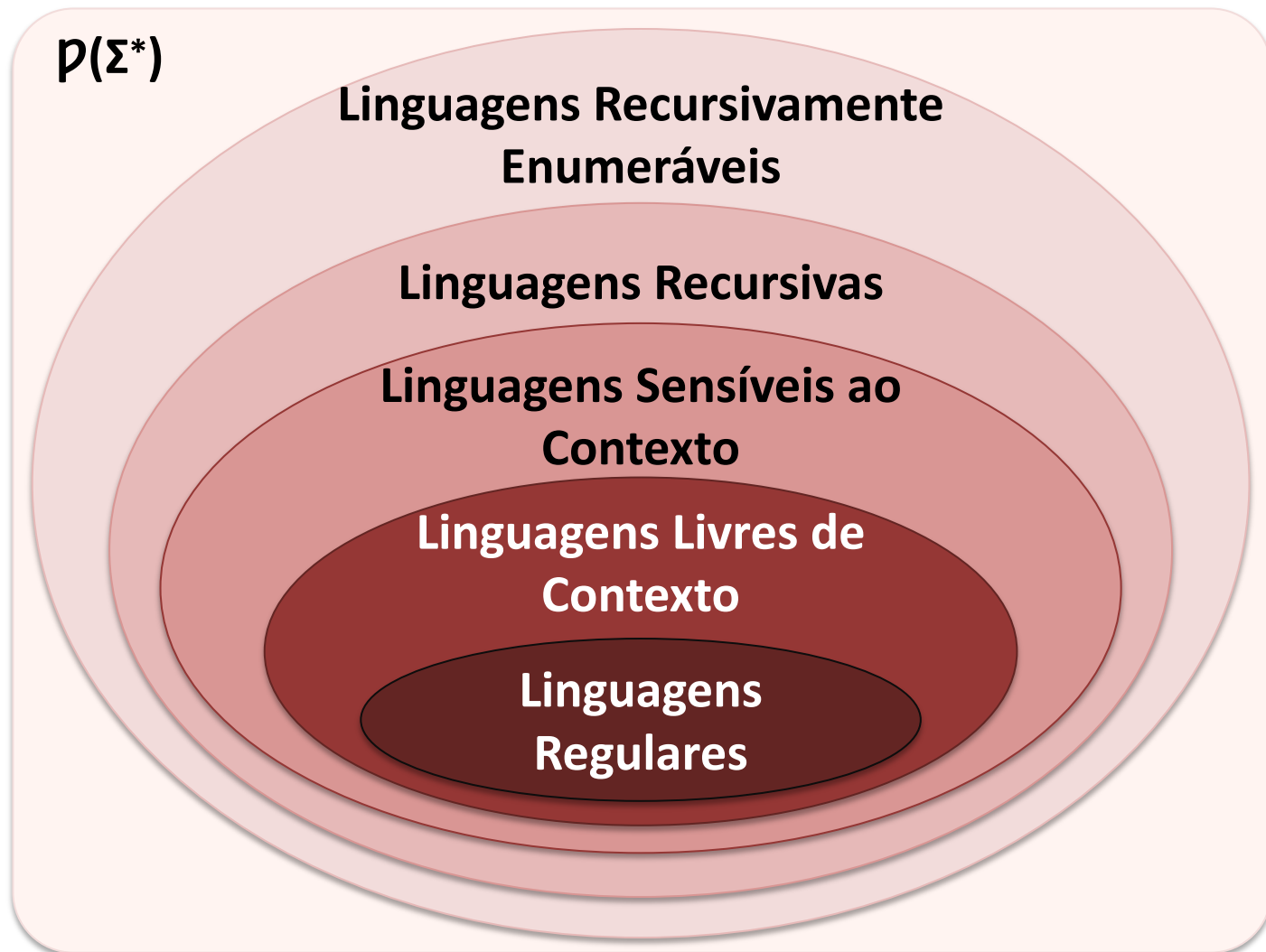


## Um Teorema Importante

- **Teorema:** se  $L$  e  $\bar{L}$  são LRE, então  $L$  é recursiva
  - Em particular, segue-se a contrapositiva
    - Se  $L$  é LRE e  $L$  não é recursiva, então  $\bar{L}$  não é LRE



# Espaço das Linguagens em $P(\Sigma^*)$





**CEFET-MG**

CENTRO FEDERAL DE EDUCAÇÃO TECNOLÓGICA DE MINAS GERAIS

**ISSO É TUDO, PESSOAL!**

---



**Linguagens Formais e Autômatos**