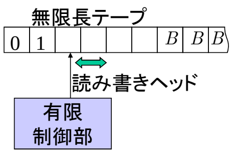
5. チューリングマシンと計算

5ー1. チューリングマシンとその計算

これまでのモデルでは、
テープに直接書き込むことができなかった。
また、入力テープヘッドの操作は右方向だけしか
移動できなかった。
これらの制限を取り除いた機械を考える。
このような機械をチューリングマシン（Turing Machine,TM)
と呼ぶ。（実は、TMは、現実のコンピュータの能力を持つ。）

TMの特徴（DFAとの比較）
- 無限長テープを持つ。
- 書き込み可能ヘッドを持つ。
- ヘッドは左右に移動可能。

TMの概略



TMを定める要素
- テープ
  - 入力記号
  - テープ記号
  - 空白記号

有限制御部
- 内部状態
- 初期状態
- 状態変化
- 受理かどうかの判断

TMの数学的定義

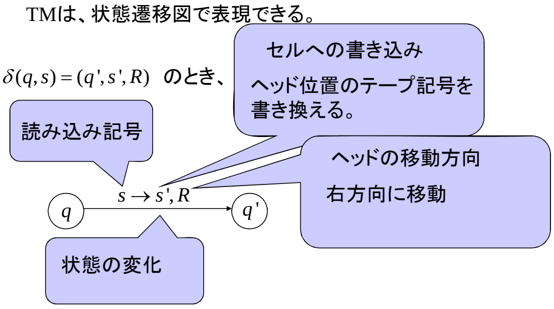
TMは、$T=(Q,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,B,F)$ の7項組で与えられる。
ここで、
1. Q は有限集合で、状態を表す。
2. Σ は有限集合で、入力アルファベットを表す。
3. Γ は有限集合で、テープアルファベットを表す。
4. δは $Q\times\Gamma$ から $Q\times\Gamma\times\{L,R\}$ への写像
（$\delta:Q\times\Gamma\rightarrow Q\times\Gamma\times\{L,R\}$ ）で、
状態遷移を表す。δ を状態遷移関数という。
5. $q_0\in Q$ は、初期状態を表す。
6. $B\in\Gamma$ は空白記号を表す。
5. $F\subseteq Q$ は受理状態の集合を表す。

ここで、$\Sigma\subseteq\Gamma$, $B\notin\Sigma$ である。

TMの図式表現（状態遷移図）

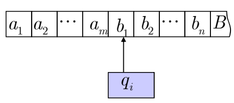
TMは、状態遷移図で表現できる。

$\delta(q,s)=(q',s',R)$ のとき、



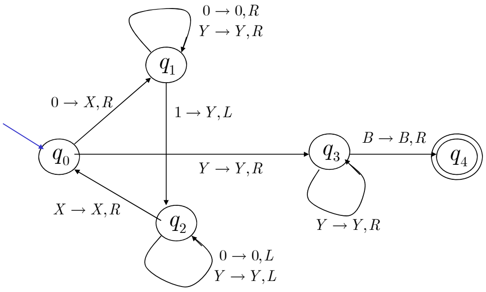
TMの様相

TMでは、複数の対象が同時に変更される。
すなわち、一回の遷移で、
〇状態
〇テープ内容、
〇ヘッド位置
の3つが同時に変化する。
これらの3つによってTMの様相が定義される。
また、下のようなTMの様相は、
$a_1a_2\cdots a_mq_ib_1b_2\cdots b_n$
と記述できる。



TMの状態遷移図例

言語 $L_1 = \{0^n1^n \mid n \geq 1\}$ を受理するTM T_1 を示す。



TMの形式的定義例

$$T_1 = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, B, F)$$
$$Q = \{q_0, q_1, q_2, q_3, q_4\}$$
$$\Sigma = \{0, 1\}$$
$$\Gamma = \{0, 1, X, Y, B\}$$
$$F = \{q_4\}$$

δ	0	1	X	Y	B
q_0	(q_1, X, R)			(q_3, X, R)	
q_1	$(q_1, 0, R)$	(q_2, Y, L)		(q_1, Y, R)	
q_2	$(q_2, 0, L)$		(q_0, X, R)	(q_2, Y, L)	
q_3				(q_3, Y, R)	(q_4, B, R)
q_4					

TMの計算例

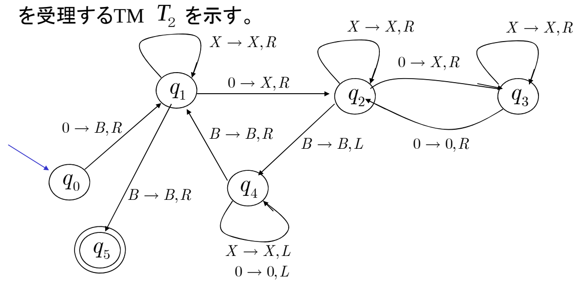
ここでは、TM T_1 が0011を受理する計算を示す。
なお、TMの計算は、TMの様相の列として表される。

$$q_0 0011 \Rightarrow Xq_1 011 \Rightarrow X0q_1 11 \Rightarrow Xq_2 0Y1$$
$$\Rightarrow q_2 X0Y1 \Rightarrow Xq_0 0Y1 \Rightarrow XXq_1 Y1 \Rightarrow XXYq_1 1$$
$$\Rightarrow XXq_2 YY \Rightarrow Xq_2 XYY \Rightarrow XXq_0 YY \Rightarrow XXYq_3 Y$$
$$\Rightarrow XXYYq_3 \Rightarrow XXYYBq_4$$

TMの例2

言語 $L_2 = \{0$を２のべき乗個並べた文字列$\}$
$= \{0^{2^n} \mid n \geq 0\}$

を受理するTM T_2 を示す。



TMの計算例2

ここでは、TM T_2 が0000を受理する計算を示す。

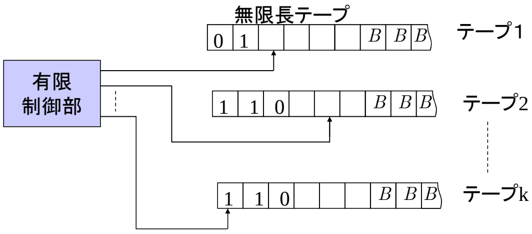
$$q_0 0000 \Rightarrow Bq_1 000 \Rightarrow BXq_2 00 \Rightarrow BX0q_3 0$$
$$\Rightarrow BX0Xq_2 B \Rightarrow BX0q_4 XB \Rightarrow BXq_4 0XB$$
$$\Rightarrow Bq_4 X0XB \Rightarrow q_4 BX0XB \Rightarrow Bq_1 X0XB$$
$$\Rightarrow BXq_1 0XB \Rightarrow BXXq_2 XB \Rightarrow BXXXq_2 B$$
$$\Rightarrow BXXq_4 XB \Rightarrow \cdots \Rightarrow q_4 BXXXB$$
$$\Rightarrow Bq_2 XXXB \Rightarrow \cdots \Rightarrow BXXXq_2 B$$
$$\Rightarrow BXXXBq_5$$

練習

言語 $L = \{w\#w \mid w \in \{a, b,\}^*\}$ を認識する
TM を作成せよ。

5-2.多テープTM

チューリング機械の拡張として、多テープチューリング機械を考えると便利なことが多い。



多テープチューリング機械の概略

13

多テープTMの状態遷移関数

多テープTMの形式的定義では、
状態遷移関数 δ を次のように定めればよい。

$$\delta : Q \times \Gamma^k \rightarrow Q \times \Gamma^k \times \{L, R\}^k$$

状態と k ヘッドの
読み取り値が決まると、

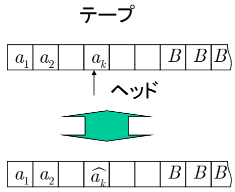
遷移後の状態と
k ヘッドの書き込み値
および移動方向が
定まる。

14

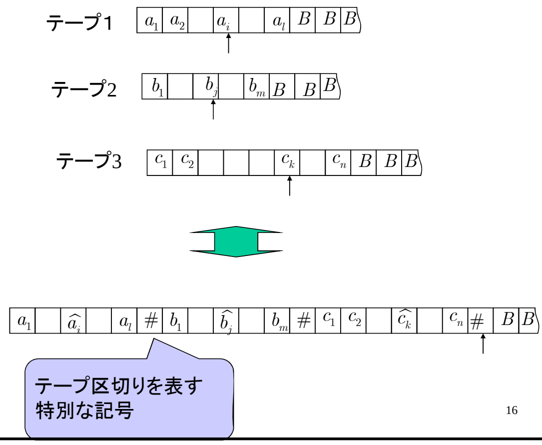
多テープTMとTMの等価性

1本のテープを用いて、多テープをシミュレートできればよい。

〇アイディア
ヘッド位置を表す記号を導入する



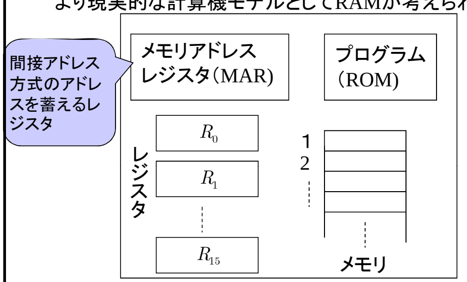
15



16

5-3. ランダムアクセスマシン（RAM）

より現実的な計算機モデルとしてRAMが考えられている。



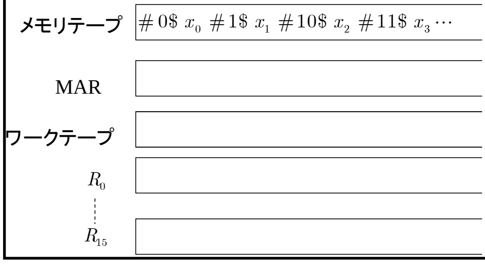
17

RAMとTMの等価性

多テープを用いてRAMをシミュレートすることができる。
（すなわち、1テープTMによってもシミュレートすることができる。）

ここでは、厳密な証明はおこなわない。
直感的に、シミュレートが可能であると認識できればよい。

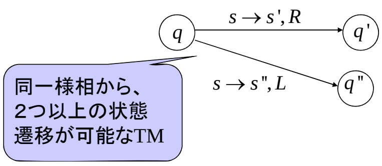
〇アイディア
機能ごとにテープを用意して模倣する。



18

5-5.非決定性TM

状態の遷移を非決定的にできるTMを
非決定性チューリングマシン
(Non-deterministic Turing Machine,NTM)
という。(なお、これまでのTMは、
決定性チューリングマシン
(Deterministic Turing Machine,DTM)
といわれる。



19

NTMの状態遷移関数

NTMの形式的定義では、
状態遷移関数 δ を次のように定めればよい。

$$\delta : Q \times \Gamma \to \mathcal{P}(Q \times \Gamma \times \{L, R\})$$

状態とヘッドの読み取り値が決まると、

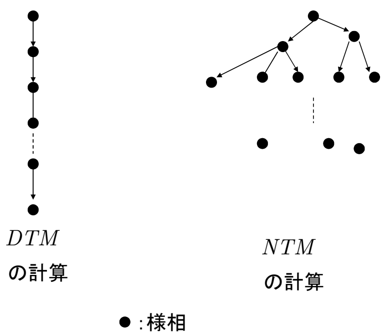
いくつかの遷移の可能性のなかで都合の良いものに遷移する。

$$\delta(q, s) = \{(q', s', R), (q'', s'', L)\}$$

20

NTMの計算の木

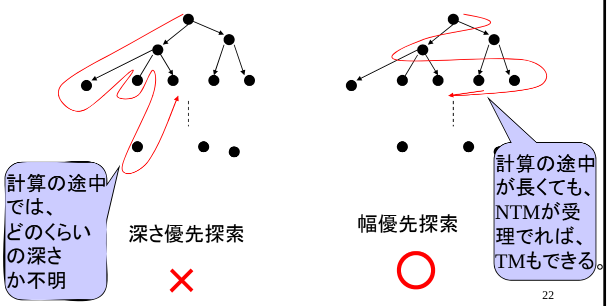
(様相の遷移の可能性)



21

DTMによるNTMのシミュレーション

NTMの計算の木を一本道で辿るような
DTMを設計すればよい。

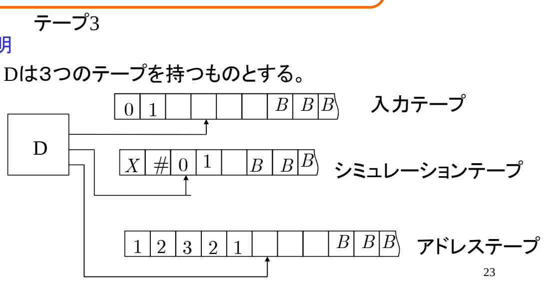


22

非決定性TMとTMの等価性

すべてのNTM Nに対して、
それと等価なDTM Dが存在する。

証明
Dは3つのテープを持つものとする。



23

テープ1(入力テープ)は常に入力文字列を含み、
決して変更しない。

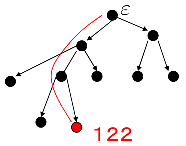
テープ2は、現在シミュレートしている非決定的計算上での、
Nのコピーを維持する。

テープ3は、現在シミュレートしている非決定的な計算木の
探索点の位置を保持する。

24

Nの遷移可能の選択数の最大値をbとする。
木のすべての節点に対して、 $\Sigma_b = \{1, 2, \cdots, b\}$

の文字列を割り当てる。



次のようなアルゴリズムにしたがって、
シミュレーションを行う。

25

1. テープ1にNへの入力 w をセットし、
テープ2、テープ3は空とする。
2. テープ2に、テープ1をコピーする。
3. テープ3のアドレスにしたがって、Nの一つの枝を
シミュレートする。
受理状態になれば、受理する。
テープ3のアドレスを使いきったり、遷移不可能に
なったら、ステージ4にいく。
4. テープ3の文字列を長さの順でかつ辞書式順に
並べ換える。
ステージ2に行って対応する計算を一つシミュレート
する。

このアルゴリズムによって、DはNをシミュレートすること
がわかる。 $\mathcal{QED}$

26

5-5. チャーチ・チューリングのテーゼ（計算の定義）

このように、DTMはいろいろなモデルと等価であることが
示された。

このような状況証拠から、
「機械的な計算（アルゴリズム）とは、
チューリング機械で計算できるものとしよう。」
という提唱がなされた。
これを、チャーチ・チューリングのテーゼ
（Church-Turing thesis）という。
つまり、アルゴリズムの定義とは、対応するチューリング機械
が存在することである。

27