

定理 :

L : 正規言語



L が或る有限オートマトンで認識される

定理 :

L : 文脈自由言語



L が或るプッシュダウンオートマトンで
認識される

本質的な違いは？

文脈自由言語は再帰 (**recursion**) を記述できる

文脈自由言語と再帰

- $S \rightarrow aSb \mid \varepsilon$

```
S(){
    either
        "";
    or
        { "a"; S(); "b"; }
}

main(){
    S();
}
```

再帰：関数 $S()$ の中で、自分自身を呼び出す

正規言語における再帰

正規表現： $(aa)^*$

- $S \rightarrow aaS \mid \varepsilon$

```
S(){
  either
    "";
  or
    { "aa"; S(); }
}

main(){
  S();
}
```

→ 末尾再帰の除去

```
main(){
  loop {
    "aa";
  }
}
```

繰返して記述可能
(再帰は不要)

正規言語・文脈自由言語と再帰

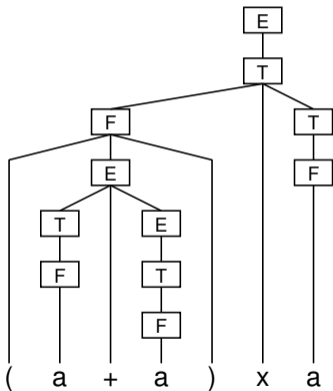
- 正規言語は繰返しを記述できる
- 文脈自由言語は再帰を記述できる
- 再帰の実装にはスタックを要す
- 文脈自由言語の生成規則は次の形に出来る
 - ★ $X \longrightarrow YZ$ ($X, Y, Z \in V$)
 - ★ $X \longrightarrow x$ ($X \in V, x \in \Sigma_\epsilon$)(**Chomsky** の標準形)
- 正規言語の生成規則は次の形に出来る
 - ★ $X \longrightarrow xY$ ($X, Y \in V, x \in \Sigma$)
 - ★ $X \longrightarrow x$ ($X \in V, x \in \Sigma_\epsilon$)特に、末尾再帰であり再帰の除去可能

構文解析木

生成規則の適用過程を木で表したもの

$$G = (V, \Sigma, R, E)$$

- $V = \{E, T, F\}$
- $\Sigma = \{a, +, \times, (,)\}$
- R :
 - ★ $E \longrightarrow T \mid T + E$
 - ★ $T \longrightarrow F \mid F \times T$
 - ★ $F \longrightarrow a \mid (E)$



文脈自由言語の Pumping Lemma

文脈自由言語 A に対し、

$\exists n \in \mathbb{N} :$

$\forall w \in A, |w| \geq n :$

$\exists u, v, x, y, z \in \Sigma^* : w = uvxyz$

(1) $vy \neq \varepsilon$ (即ち $v \neq \varepsilon$ または $y \neq \varepsilon$)

(2) $|vxy| \leq n$

(3) $\forall k \geq 0 : uv^kxy^kz \in A$

文脈自由言語の例

回文全体の成す言語は文脈自由

- $S \rightarrow aSa | bSb | a | b | \varepsilon$

問：回文全体の成す言語を認識する

プッシュダウンオートマトンを構成せよ

プッシュダウンオートマトンでは

認識できない言語の例

同じ文字列 2 回の繰返しから成る文字列全体

$$A = \{ww \mid w \in \Sigma^*\}$$

入力を読み直せないのが弱点

→ より強力な計算モデルが必要

一つの方法としては、

入力を覚えておくために

プッシュダウンスタックをもう一つ

使えることにする

実際これで真により強い計算モデルが得られる

しかし、通常はこれと同等な

次のような計算モデルを考える

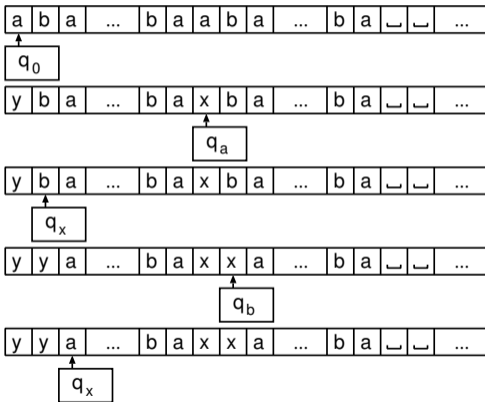
… チューリングマシン

チューリングマシン

- 有限個の内部状態を持つ
- 入力データはテープ上に一区画一文字ずつ書き込まれて与えられる
- データを読み書きするヘッドがテープ上を動く
- 遷移関数は次の形：
内部状態とヘッドが今いる場所の文字とによって、その場所の文字を書き換え、次の内部状態に移り、ヘッドを左か右かに動かす
- 受理状態または拒否状態に達したら停止するが、停止しないこともある

(非決定性) チューリングマシンによる

言語 $A = \{ww \mid w \in \Sigma^*\}$ の認識



チューリングマシンによる言語の認識

チューリングマシン T が言語 A を認識する



$$A = \left\{ w \in \Sigma^* \mid \begin{array}{l} \text{入力 } w \text{ に対し、} \\ \text{受理状態で停止する} \\ \text{遷移が存在} \end{array} \right\}$$



$w \in A \iff$ 入力 w に対し、
受理状態で停止する遷移が存在

チューリングマシンによる言語の判定

チューリングマシン T が言語 A を判定する



T は A を認識し、
かつ、全ての入力に対し必ず停止する



$w \in A \iff$ 入力 w に対し、
受理状態で停止する遷移が存在
かつ

$w \notin A \iff$ 入力 w に対し、
拒否状態で停止する遷移が存在

Church-Turing の提唱

「全てのアルゴリズム（計算手順）は、
チューリングマシンで実装できる」

（アルゴリズムと呼べるのは
チューリングマシンで実装できるものだけ）

… 「アルゴリズム」の定式化

何故「チューリングマシン」なのか?

- およそ計算機で実行したいことは模倣可能
(無限のメモリにランダムアクセスできる
計算機モデル)
- 多少モデルを変更しても強さが同じ
(モデルの頑強性)
 - ★ テープが両方に無限に伸びているか
 - ★ ヘッドが動かないことがあっても良いか
 - ★ 複数テープチューリングマシン
 - ★ 決定性 / 非決定性 などなど