

---

# Calculabilité

## Cours 3 : les limites du calcul

---

Kévin PERROT – Aix Marseille Université – printemps 2021

### Table des matières

4	Les limites du calcul	1
4.1	Code d'une machine de Turing . . . . .	1
4.2	Théorème de l'arrêt . . . . .	2

### 4 Les limites du calcul

**Attention.** Dans la suite du cours, il sera beaucoup question de machines de Turing qui « prennent en entrée une autre machine de Turing ». On aura une machine  $A$ , qui tente de réponse à une question du genre : est-ce que la machine  $B$  qui t'es donnée en entrée accepte le mot vide ? Gare aux confusions ! On considère ici **une** machine  $A$ , qui doit pouvoir répondre à la question pour **toute** machine  $B$  qui lui est donnée en entrée.

#### 4.1 Code d'une machine de Turing

Les résultats fondamentaux sur les limites du calcul sont liés à des problèmes dans lesquels une machine de Turing doit répondre à une question sur les machines de Turing. Pour cela, il faut pouvoir donner en entrée à une machine de Turing la définition (le code, le programme) d'une autre machine de Turing. Deux possibilités :

- en donnant le numéro de la machine dans une énumération des machines de Turing,
- en écrivant le code de la machine sur la ruban.

Pour la première possibilité, il faut fixer une *énumération* des machines de Turing, c'est-à-dire fixer une bijection entre  $\mathbb{N}$  et l'ensemble des machines de Turing, afin de pouvoir désigner *la* machine numéro 0, *la* machine numéro 1, *la* machine numéro 2, etc.

Pour la seconde possibilité, il faut *encoder* la définition d'une machine de Turing dans le mot d'entrée. Ce mot correspondra au *code* de la machine de Turing donnée en entrée.

**Notation 1.** Nous noterons  $\langle M \rangle$  le **code d'une machine de Turing**.

Il y a de nombreuses façons d'encoder les machines de Turing sur le ruban. Par exemple, en numérotant de  $q_1$  à  $q_n$  les états (avec  $q_1$  l'état initial et  $q_n$  l'état final) et de  $a_1$  à  $a_m$  les symboles de ruban (avec  $a_1$  le symbole blanc  $B$ ) d'une machine  $M$ , et en fixant  $D = 0$  et  $L = 00$ , il est possible d'encoder chaque transition  $\delta(q_i, a_j) = (q_k, a_\ell, L)$  de  $M$  par la séquence

$$\text{transition} = \underbrace{0 \dots 0}_{i} 1 \underbrace{0 \dots 0}_{j} 1 \underbrace{0 \dots 0}_{k} 1 \underbrace{0 \dots 0}_{\ell} 1 \underbrace{00}_{L}$$

On peut alors encoder une machine complète en commençant par dire combien elle a d'états, combien elle a de symboles de ruban, puis en listant ses  $x$  transitions une à une :

$$\langle M \rangle = 1110 \underbrace{\dots 0}_{n} 110 \underbrace{\dots 0}_{m} 11 \text{transition}_1 11 \text{transition}_2 11 \dots 11 \text{transition}_x 111.$$

Par convention, nous pouvons énumérer les transitions dans l'ordre lexicographique selon l'état courant et le symbole lu (pratique pour décoder, mais pas nécessaire). Un tel codage est injectif, c'est-à-dire qu'une suite de bits correspond à au plus une machine de Turing. On se convaincra que le résultat suivant est vrai.

**Lemme 2.** *Le langage  $L_{enc} = \{w \in \{0,1\}^* \mid w = \langle M \rangle \text{ pour une MT } M\}$  est décidable.*

## 4.2 Théorème de l'arrêt

**Théorème 3.** *La fonction  $\text{halt} : (\langle M \rangle, w) \mapsto \begin{cases} 0 & \text{si } M(w) \uparrow \\ 1 & \text{sinon} \end{cases}$  n'est pas calculable.*

*Démonstration.* Par l'absurde, supposons qu'il existe une machine de Turing  $M_{halt}$  qui calcule la fonction  $\text{halt}$ . Nous pouvons alors sans difficulté construire la machine  $M_{diag}$  suivante :

$$M_{diag}(i) = \begin{cases} 1 & \text{si } M_{halt}(i, i) = 0 \\ \uparrow & \text{si } M_{halt}(i, i) = 1 \end{cases}$$

où  $\uparrow$  signifie que  $M_{diag}$  entre dans une boucle infinie (et ne termine donc pas). Considérons à présent l'entrée  $\langle M_{diag} \rangle$  donnée à la machine  $M_{diag}$ . Deux cas sont possibles.

- Si  $M_{diag}(\langle M_{diag} \rangle) = 1$  alors, par définition de  $M_{diag}$ , nous avons  $M_{halt}(\langle M_{diag} \rangle, \langle M_{diag} \rangle) = 0$  ce qui signifie, par définition de  $M_{halt}$ , que  $M_{diag}(\langle M_{diag} \rangle) \uparrow$ , une contradiction.
- Si  $M_{diag}(\langle M_{diag} \rangle) \uparrow$  alors, par définition de  $M_{diag}$ , nous avons  $M_{halt}(\langle M_{diag} \rangle, \langle M_{diag} \rangle) = 1$  ce qui signifie, par définition de  $M_{halt}$ , que  $M_{diag}(\langle M_{diag} \rangle)$  s'arrête, une contradiction.

Dans les deux cas nous arrivons à une contradiction. □