

Theorem

Das Leerheitsproblem für kontextsensitive Sprachen ist nicht entscheidbar.

Beweis.

$$I := \left\{ \begin{array}{|c|} \hline u_1 \\ \hline \\ \hline v_1 \\ \hline \end{array}, \begin{array}{|c|} \hline u_2 \\ \hline \\ \hline v_2 \\ \hline \end{array}, \dots, \begin{array}{|c|} \hline u_n \\ \hline \\ \hline v_n \\ \hline \end{array} \right\}$$

$$S \rightarrow u_1 M v_1^R \mid \dots \mid u_n M v_n^R$$

$$M \rightarrow u_1 M v_1^R \mid \dots \mid u_n M v_n^R \mid D$$

$$\vdots$$

(Rest der Grammatik: Übungsaufgabe)

Sprache ist leer gdw. I keine Lösung hat.



Theorem

Das Wortproblem für kontextsensitive Sprachen ist entscheidbar.

Beweis.

Es sei G eine kontextsensitive Grammatik und w ein Wort.

Wende Regeln rekursiv rückwärts auf alle möglichen Arten an.

Wir erhalten so alle α mit $\alpha \xRightarrow{*} w$.

Ist das Startsymbol darunter?

Terminierung: $|\alpha| \leq |w|$ falls $\alpha \xRightarrow{*} w$. □

Theorem

Das Wortproblem für Chomsky-0-Sprachen ist nicht entscheidbar.

Beweis.

$$I := \left\{ \begin{array}{|c|} \hline u_1 \\ \hline v_1 \\ \hline \end{array}, \begin{array}{|c|} \hline u_2 \\ \hline v_2 \\ \hline \end{array}, \dots, \begin{array}{|c|} \hline u_n \\ \hline v_n \\ \hline \end{array} \right\}$$

$$S \rightarrow u_1 M v_1^R \mid \dots \mid u_n M v_n^R$$

$$M \rightarrow u_1 M v_1^R \mid \dots \mid u_n M v_n^R \mid D$$

$$0D0 \rightarrow D$$

$$1D1 \rightarrow D$$

$$D \rightarrow \epsilon$$



Modellierung nebenläufiger Systeme

Systeme, in welchen Komponenten parallel arbeiten:

- 1 Technische Systeme
- 2 Softwaresysteme
- 3 ...

Komponenten arbeiten teilweise

- unabhängig
- abhängig

voneinander.

Beispiel

Einfaches Programm:

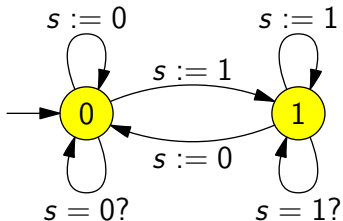
```
s := 0;  
s := 1;  
if (s=0) print ;  
else stop ;
```

Zerlegen in Komponenten:

- Kontrollstruktur (welche Anweisung wird ausgeführt?)
- Inhalt der Variablen

Interaktion, falls Folgeanweisung vom Variableninhalt abhängt.

Modellierung einer booleschen Variable:

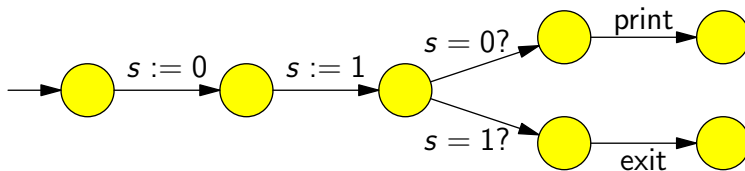


Mögliche Aktionen:

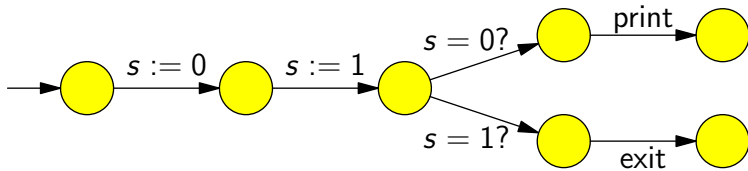
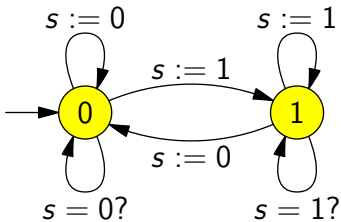
- $s := 0$ Variable auf 0 setzen
- $s := 1$ Variable auf 1 setzen
- $s = 0?$ Variable auf 0 testen
- $s = 1?$ Variable auf 1 testen

```
s := 0;  
s := 1;  
if (s=0) print;  
else stop;
```

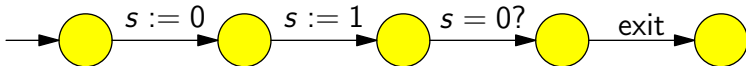
Modellierung der Kontrollstruktur:



Synchronisiertes Produkt



$B \circ K$:



Synchronisiertes Produkt

Definition

Es seien $M' = (\Sigma', Q', \delta', q'_0, F')$ und $M'' = (\Sigma'', Q'', \delta'', q''_0, F'')$ zwei NFA's.

Wir definieren das *synchronisierte Produkt* $M = M' \circ M''$:

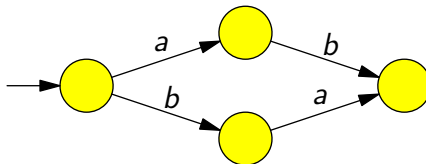
$M = (\Sigma, Q' \times Q'', \delta, (q'_0, q''_0), F' \times F'')$ mit $\Sigma = \Sigma' \cup \Sigma''$ und

- $(q', p') \in \delta((q, p), a)$ falls $a \in \Sigma' \cap \Sigma''$ und $q' \in \delta'(q, a)$, $p' \in \delta''(p, a)$.
- $(q', p) \in \delta((q, p), a)$ falls $a \in \Sigma' \setminus \Sigma''$ und $q' \in \delta'(q, a)$.
- $(q, p') \in \delta((q, p), a)$ falls $a \in \Sigma'' \setminus \Sigma'$ und $p' \in \delta''(p, a)$.

Beispiel



Was ist das synchronisierte Produkt?



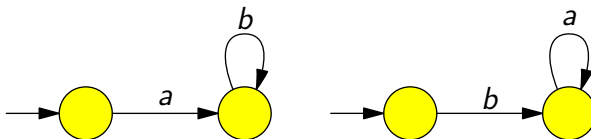
Beispiel



Was ist das synchronisierte Produkt?



Beispiel



Was ist das synchronisierte Produkt?

