

2次元入力テープの形状とオートマトンの能力

阪大. 基礎工

梅 尾 博 司

森 田 憲 一

菅 田 一 博

Ⅱ ま え が き

多次元的構造を持つ情報は、従来形式言語理論、オートマトン理論等で研究されてきた一次元系列 (string) 以上の情報を含んでいるものと思われる。この様な空間的構造を持ったデータ集合を処理する多次元オートマトンの研究は、構造の持つ複雑さ、あるいは構造自体を論理的ないしオートマトンの的な考え方で表現する上で、非常に役立つものと思われる。以下では、多次元構造を持つ情報として二次元平面上のパターン集合を考え、それらを入力とするオートマトンを考える。

二次元テープオートマトンは、Blum & Hewitt^[1] 以来多くの研究者により研究されてきた。文献 [2] では、二次元有限オートマトンの二次元的な動作の持つ能力を抽出するために、Rebound Automaton と呼ばれるある種の有限状態

アクセプターが、筆者らにより導入された。正形状の入力テープを使用する Rebound Automaton は、その状態数が有限であるにもかかわらず、二次元的に動作しながらテープの境界を検出しさらに正方形という入力テープの形状を利用して、ほぼ $\log n$ のテープ計算量を持つチューリングマシンに近いことが明らかになった。入力テープの形状を正方形に制限していることが、このオートマトンの能力増大に寄与している。

一般に入力テープの形状がオートマトンの能力に大きく影響を及ぼすと思われるが、オートマトンの入力テープの形状に関して注意が払われたことはあまりない。わずかに、Smith により二次元セルラーオートマトンの立場から、平面上のセル空間の形とそのパターン認識能力が議論されているにすぎない。^[3] Blum & Hewitt^[1], Selkow^[4], Rosenfeld^[5] 等におけるオートマトンの入力テープは、非常に簡単な正方形、長形状の矩形の入力テープを仮定していた。

入力テープの形状とこの様な矩形からさらに一般化し任意の形にまで拡張した場合、これまで矩形の入力テープではそれほど問題とならなかった新たな問題が生じてくる。例えば、果してオートマトンは入力テープ全体を走査することができるか？ … 等である。

本稿では、二次元入力テープの形状を一般化した場合、それらを入力テープとする二次元テープオートマトンを考えることで、基本となる問題をオートマトンの能力と関連して考察を進める。まず最初に、文献[2]で導入した Rebound Automaton の入力テープの形状とその能力について明らかにになった結果を報告する。

2 Rebound Automaton の入力テープの形状と能力

Rebound Automaton とは、図1に示した様な長方形形状の入力テープ上を二次元的に動作する二次元有限オートマトンである。入力テープの縦、横の長さをそれぞれ m, n であらわす。テープの第一行目上には、オートマトンが処理すべき一次元の系列が記入されており、第一行目以下の部分には一様にブランク記号が書かれている。

この様なオートマトンの入力テープの縦と横の長さを変化させた場合、Rebound Automaton の能力がどの様に変化するかということについて明らかにになった結果を表1に示す。表1の中で、 $\mathcal{L}_1, \mathcal{L}_2, \mathcal{L}_3, \mathcal{L}_4$ とは、次の様な非常に特徴的な文脈自由言語、文脈依存言語である。

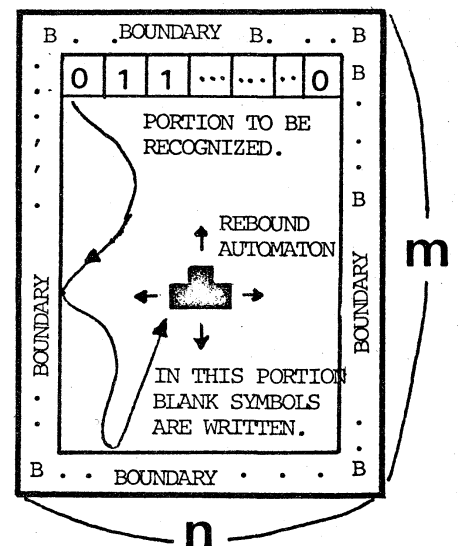


図1. Rebound Automaton の入力テープ

$$\mathcal{L}_1 = \{0^n 1^n \mid n \geq 1\}$$

$$\mathcal{L}_2 = \{ww^R \mid w \in \{0,1\}^*\}$$

$$\mathcal{L}_3 = \{a^n b^n c^n \mid n \geq 1\}$$

$$\mathcal{L}_4 = \{ww \mid w \in \{0,1\}^*\}$$

表1. 入力テープの形状と Rebound Automaton の能力

テープの形状	Rebound Automaton の能力
$m = k$ (定数)	$\mathcal{L}_{FSA} (1\text{-次元}) = \mathcal{L}_{RA}$
$m \geq n$	$\mathcal{L}_1, \mathcal{L}_2, \mathcal{L}_3 \in \mathcal{L}_{RA}$
$\frac{n}{2} \leq m \leq n$	$\mathcal{L}_1, \mathcal{L}_2, \mathcal{L}_3 \in \mathcal{L}_{RA}$
$\frac{n}{k+1} \leq m \leq \frac{n}{k}$	$\mathcal{L}_1, \mathcal{L}_2, \mathcal{L}_3 \in \mathcal{L}_{RA}$
$\frac{n}{m} = t$ (定数)	$\mathcal{L}_i (i = 1, 2, 3, 4) \in \mathcal{L}_{RA}$

図2～図4に、Rebound Automatonによる上記の言語の受理の様子を概略的に示す。入力テープの形状が、 $m \geq n$ 、 $\frac{n}{2} \leq m \leq n$ 、あるいは $\frac{n}{k+1} \leq m \leq \frac{n}{k}$ の時等、Rebound Automaton は言語 $\mathcal{L}_4$ と認識できないと思われる。

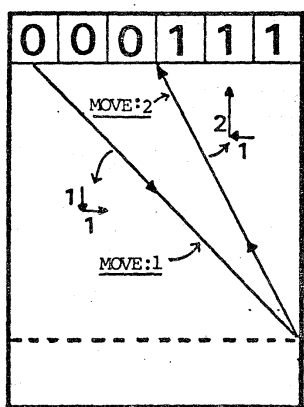


図2. $m \geq n$ のとき $\mathcal{L}_1$ を受理する Rebound Automaton の動作。

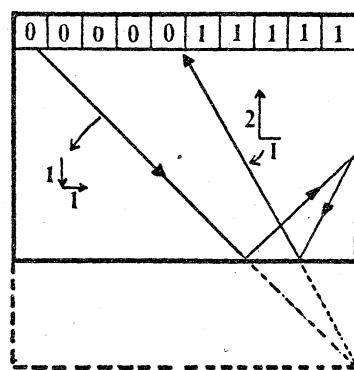


図3. $\frac{n}{2} \leq m \leq n$ のとき $\mathcal{L}_1$ を受理する Rebound Automaton の動作。

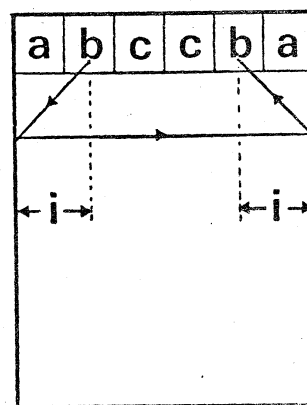


図4. $m \geq n$ のとき $\mathcal{L}_2$ を受理する Rebound Automaton の動作。

③ 入力テープの形状とオートマトンの基本的能力

図5～図8に示す正方形, 長方形, simply-connected, pathwise-connected の形状を持った入力テープのクラスを考える。各テープの境界上には, 境界記号 "B" が記入され, 内部には記号 "Z" が一様に記入されている。"Z" が記入されている部分は, 通常オートマトンが処理するパターンが記入されるべき部分であるが, ここでは非常に基本的な問題を考えるために上記の様なテープを仮定した。二つのます目 (i, j) (i', j') が $|i-i'| + |j-j'| \leq 1$ を満たす時に限り, 隣接していると呼ぶ。この様な関係の推移的閉包により結ばれているます目は, お互いに連結していると考え。本稿で扱うテープは, すべて連結であることが仮定されている。図9に示す simply-connected テープとは, テープの内部に穴

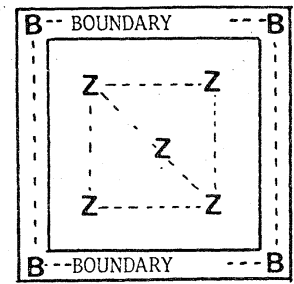


Fig.5 Square Input Tape.

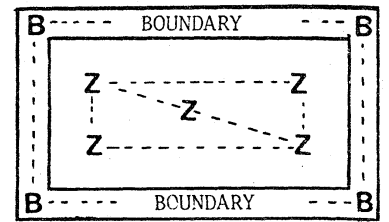


Fig.6 Rectangular Input Tape.

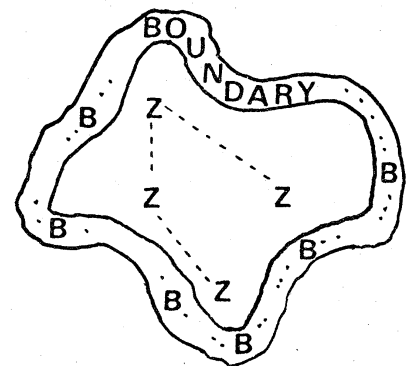


Fig.7 Simply-connected Input Tape.

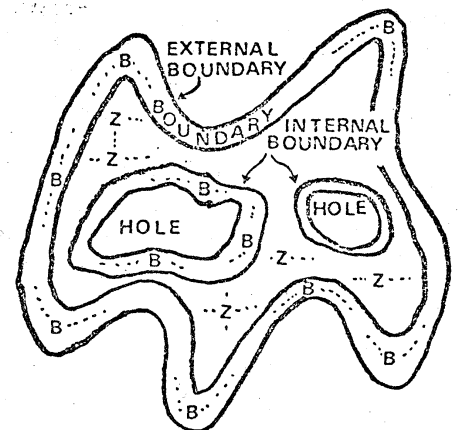


Fig.8 Pathwise-connected Input Tape.

を含まない連結テープであり, pathwise-connected テープとは, 単に連結しているテープで一般に内部に複数列の穴を含む場合がある。

以上の様な入力テープを利用する二次元テープオートマトンとして, 次の四種を考える。すなわち, 二次元有限オートマトン (FSA), 二次元マーカーオートマトン (MA), 二次元プッシュダウンオートマトン (PDA), 二次元線型有界オートマトン (LBA) である。

FSA とは, 唯一つの読み込み専用ヘッドを持ち, 内部状態数が有限のオートマトンである。

MA とは, テープ上の任意の位置に置くことが可能なマーカー (目印) を FSA に付与したものである。長 k のマーカーを持った MA を MA- k で示す。

PDA とは, FSA に一次元の PDA と全く同じ型式のプッシュダウンメモリーを付与したものである。二次元 PDA の入力ヘッドは, 四方向に動くことが許されている。

LBA とは, 入力テープ上に自由に記号を書いたり消したりすることが可能なオートマトンである。

前述したテープ上だけを動くことを許されたオートマトンは, どのような能力を有すれば以下に示す非常に基本的な問題を解くことができるかということについて考察する。

各問題に対する解を表2～表4に示す。なお解が不明な場合は、筆者らの推測をあわせて記入することにする。

問題1 pathwise-connected
テープを仮定する。テープ上
の任意の位置から動作を開始
したオートマトンは、外側の
境界上のあるます目に到達し

FSA	不可能と思われる。
PDA	不明
MA	MA-3で可能
LBA	可能

表 2

て停止することができるか？ オートマトンは境界に当たる
度に、その境界が内側か外側の境界であるかを区別せねばな
らない。解と推測を表2に示す。

問題2 “ Σ ”が記入されているます目のうちで、一番高い
位置にあるます目上に、オートマトンは到達できるか？ オ
ートマトンはテープ上の任意の位置から動作を開始する。

	Square	Rectangular	Simply- connected	Pathwise- connected
FSA	可能	可能	不可能と思われる	不可能と思われる
PDA	可能	可能	不明	不明
MA	可能	可能	MA-3で可能	MA-3で可能
LBA	可能	可能	可能	可能

表 3

問題3 テープ上の任意の位置から動作を開始したオート
マトンが、入力全体を走査することができるか？

	Square	Rectangular	Simply-connected	Pathwise-connected
FSA	可能	可能	不可能と思われる	不可能と思われる
PDA	可能	可能	不明	不明
MA	可能	可能	MA-1で可能	MA-4で可能
LBA	可能	可能	可能	可能

表. 4

図題3で示す走査法は、以前に走査したます目とそうでないます目を区別している。従って、テープ上の“ Σ ”のます目の総数が奇数か否か？という奇偶判定問題も同様に解くことができる。本稿では、さまざまな形の二次元テープを導入し、形状とオートマトンの能力に関する基本的な問題を考えた。

プッシュダウンメモリーの効果的な使い方に関して不明な点が多い。PDAはMA-1を模倣できるか否か？等は非常に興味ある問題である。

参考文献

1. M.Blum & C.Hewitt: Automata on a two dimensional tape. IEEE Symp. on SWAT. 155-160 (1967)
2. 菅田, 梅尾, 森田: Rebound Automaton の言語受理能力について. 電気通信学会, オートマトンと言語研究, AL-75.43.
3. A.R.Smith: Two-dimensional formal language and pattern recognition by cellular automata. IEEE Symp. on SWAT. 144-152. (1971)
4. M.Selkow: One-pass complexity of digital picture properties. JACM. 19. (1972)
5. D.L.Milgram, A.Rosenfeld: Array automata and array grammars. Information processing letters (1971)