

## Seminar

Zellularautomaten und diskrete komplexe Systeme  
im Sommersemester 2016

## Ausarbeitung

von **Philipp Adolf**, Matr.nr. 1669101

## Thema

Jérôme Durand-Lose (2001)

*Representing Reversible Cellular Automata with Reversible Block  
Cellular Automata*

Discrete Models: Combinatorics, Computation, and Geometry, DM-  
CCG 2001, Band **AA**, S. 145–154

## **Erklärung**

gemäß §6 (11) der Prüfungsordnung Informatik (Master)

Ich versichere wahrheitsgemäß, die Seminararbeit zum Seminar „Zellularautomaten und diskrete komplexe Systeme“ im Sommersemester 2016 selbstständig angefertigt, alle benutzten Hilfsmittel vollständig und genau angegeben und alles kenntlich gemacht zu haben, was aus Arbeiten anderer unverändert oder mit Abänderungen entnommen wurde.

---

(Philipp Adolf, Matr.nr. 1669101)

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>4</b>
1.1	Definitionen . . . . .	4
1.1.1	Zellularautomaten . . . . .	4
1.1.2	Blockpermutationen . . . . .	5
1.1.3	Reversibilität . . . . .	5
1.1.4	Simulation . . . . .	5
<b>2</b>	<b>Simulation von reversiblen Zellularautomaten durch Blockpermutationen</b>	<b>6</b>
2.1	Partitionierung . . . . .	6

# Kapitel 1

## Einleitung

Zellularautomaten sind ein beliebtes Modell, um parallele Berechnungen zu beschreiben und zu analysieren. Dabei wird der Zustand eines Zellularautomaten über die Zustände seiner Zellen festgelegt – jede Zelle hat die gleiche Menge an möglichen Zuständen. Die eigentlichen Berechnungen werden über lokalen Überföhrungsfunktionen angegeben.

Eine besondere Klasse von Zellularautomaten sind jene, bei denen zu jedem Zustand ein eindeutiger Vorgänger existiert. Diese sogenannten reversiblen Zellularautomaten eignen sich besonders zur Simulation von isolierten Systemen, also solchen, die weder Energie noch Masse mit ihrer Umgebung austauschen. Das Problem hierbei ist, dass bei Zellularautomaten mit zwei oder mehr Dimensionen die Frage der Umkehrbarkeit unentscheidbar ist.

Bei Blockzellularautomaten ist dies jedoch einfach zu beantworten. Diese Art von Zellularautomaten teilt die Zellen in jedem Schritt in gleich groÙe Blöcke ein – der nächste Zustand einer Zelle hängt dann nur von den Zuständen der Zellen im gleichen Block ab.

In [Dur01] stellt Durand-Lose eine Konstruktion vor, die zeigt, wie sich ein beliebiger reversibler Zellularautomat durch einen reversiblen Blockzellularautomaten simulieren lässt.

### 1.1 Definitionen

#### 1.1.1 Zellularautomaten

Ein Zellularautomat  $\mathcal{A}$  wird durch das Tupel  $(d, S, r, f)$  definiert, wobei  $d$  die Dimensionalität des Automaten angibt.  $S$  ist die Menge der Zustände, die eine einzelne Zelle annehmen kann, und  $r$  ist der Radius der Nachbarschaft.  $f : S^{(2r+1)^d} \rightarrow S$  ist die lokale Überföhrungsfunktion.

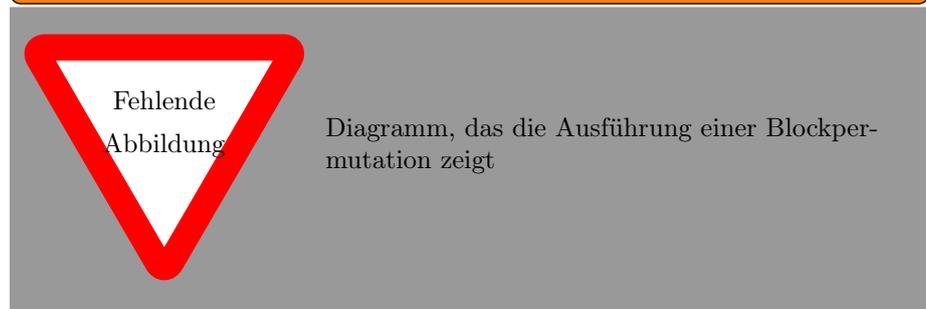
Für einen Schritt wird für jede Zelle die lokale Überföhrungsfunktion ausgewertet um den Nachfolgezustand zu bestimmen. Dies passiert für alle Zellen gleichzeitig.

$C \in S^{\mathbb{Z}^d}$  wird (globale) Konfiguration genannt. Die globale Überföhrungsfunktion bildet eine globale Konfiguration auf eine neue globale Konfiguration ab, indem für jede Zelle die lokale Überföhrungsfunktion ausgewertet wird.

### 1.1.2 Blockpermutationen

Eine Blockpermutation wird durch  $(d, S, w, o, e)$  definiert. Dabei ist  $w \in \mathbb{N}^+$  die Breite (engl. width). Das Volumen der Blockpermutation ist  $V = [0, w-1]^d \subseteq \mathbb{Z}^d$ . Die Blockfunktion  $e : S^V \rightarrow S^V$  ist eine Permutation.

Beschreiben, wie eine Blockpermutation ausgeführt wird



### 1.1.3 Reversibilität

Zellularautomaten, Blockzellularautomaten und Blockpermutationen definieren Funktionen  $\mathcal{G}$  von  $S^{\mathbb{Z}^d}$  nach  $S^{\mathbb{Z}^d}$ . Der Automat  $\mathcal{A}$  ist genau dann reversibel, wenn die zugehörige Funktion  $\mathcal{G}_{\mathcal{A}}$  bijektiv ist und ein Automat  $\mathcal{B}$  mit  $\mathcal{G}_{\mathcal{B}} = \mathcal{G}_{\mathcal{A}}^{-1}$  existiert.

Für eindimensionale Zellularautomaten existiert ein Algorithmus, der prüft, ob ein Automat umkehrbar ist oder nicht. Für höherdimensionale Zellularautomaten wurde gezeigt, dass dieses Problem unentscheidbar ist.

Blockpermutation sind hingegen durch ihre Konstruktion trivial reversibel: Man nimmt einfach die inverse Permutation bei gleicher Aufteilung. Blockzellularautomaten sind genau dann reversibel, wenn ihre Blockfunktion eine Permutation ist.

### 1.1.4 Simulation

Durand-Lose benutzt folgende Definition einer Simulation:

Gegeben zwei Funktionen,  $f : F \rightarrow F$  und  $g : G \rightarrow G$ , sagen wir, dass  $f$  von  $g$  in linearer Zeit  $\tau$  simuliert wird, wenn es zwei Kodierungsfunktionen  $\alpha : F \rightarrow G$  und  $\beta : G \rightarrow F$ , sodass

$$\forall x \in F, \forall n \in \mathbb{N} \quad f^n(x) = \beta \circ g^{\tau n} \circ \alpha(x)$$

Anders ausgedrückt: Wir übersetzen eine Konfiguration eines Automaten in eine Konfiguration eines anderen Automaten, lassen diesen  $\tau$  Schritte machen und übersetzen dann wieder zurück. Das Ergebnis ist dann äquivalent dazu, einen Schritt mit dem ursprünglichen Automaten zu machen.

## Kapitel 2

# Simulation von reversiblen Zellularautomaten durch Blockpermutationen

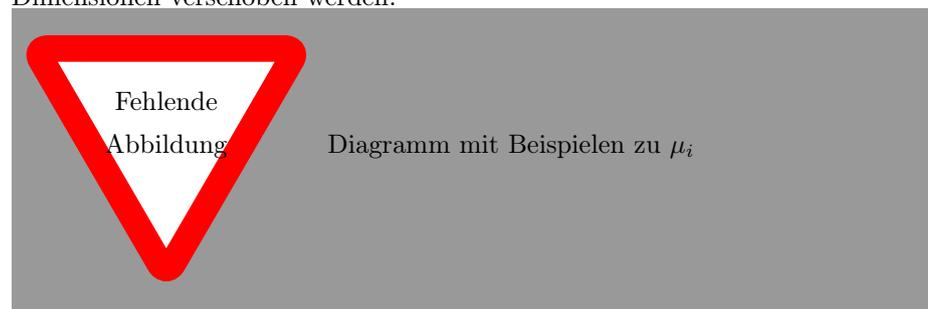
Die Konstruktion läuft in mehreren Schritten ab: Zuerst werden  $d + 1$  Blockpermutationen angegeben, die, wenn sie nacheinander ausgeführt werden, den reversiblen Zellularautomaten simulieren. Anschließend wird gezeigt, dass sich die Blockpermutationen zu einer einzelnen Blockpermutation vereinigen lassen, so dass sich ein reversibler Blockzellularautomat ergibt.

### 2.1 Partitionierung

Betrachten wir zunächst die Hilfsmengen

$$\mu_i = (3i, 3i, \dots, 3i) + [r, 3(d+1)r - r - 1]^d \quad 0 \leq i \leq d$$

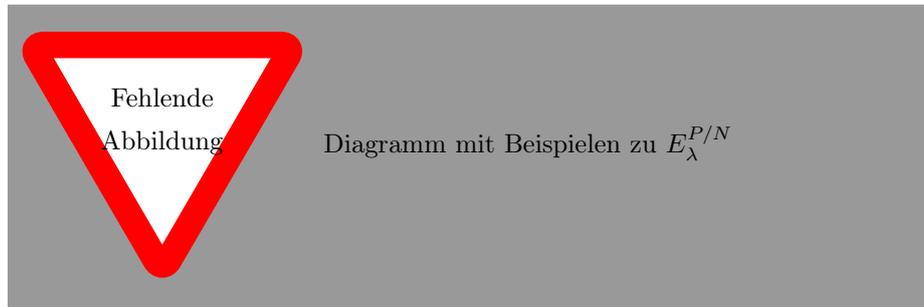
Diese Mengen sind Hyperwürfel, die mit wachsendem  $i$  gleichmäßig in allen Dimensionen verschoben werden.



Mit diesen Mengen können wir nun folgende Mengen für  $0 \leq \lambda \leq d$  bilden:

$$E_\lambda^P = \bigcup_{\lambda \leq i \leq d} \mu_i$$

$$E_\lambda^N = \bigcup_{0 \leq i < \lambda} \mu_i$$



Dabei ist  $E_\lambda^P$  die Menge der Zellen, die in Schritt  $\lambda$  der Simulation noch den Ausgangszustand kennen (von engl. previous) und  $E_\lambda^N$  die Menge der Zellen, die bereits den nächsten Zustand kennen (von engl. next). Dadurch wird schon klar, dass für  $\lambda = 0$ , also zu Beginn der Simulation,

$$E_\lambda^P = V \quad \wedge \quad E_\lambda^N = \emptyset$$

gelten muss. Genauso gilt für  $\lambda = d$

$$E_\lambda^P = \emptyset \quad \wedge \quad E_\lambda^N = V$$

# Literatur

- [Dur01] Jérôme Durand-Lose. “Representing Reversible Cellular Automata with Reversible Block Cellular Automata”. In: *Discrete Models: Combinatorics, Computation, and Geometry, DM-CCG 2001*. Hrsg. von Robert Cori u. a. Bd. AA. DMTCS Proceedings. Discrete Mathematics und Theoretical Computer Science, 2001, S. 145–154. URL: <http://www.dmtcs.org/proceedings/html/dmAA0110.abs.html>.