מכונות טיורינג לזיהוי L_{pal}

1 מכונה עם סרט אחד

	0	1	$\sqcup$	$\triangleright$	
s	$(q_0, \triangleright, \rightarrow)$	$(q_1, \triangleright, \rightarrow)$	$(\mathrm{yes}, \ldots)$	$(s, \triangleright, \rightarrow)$	קרא תו ראשון
q_0	$(q_0, 0, \rightarrow)$	$(q_0, 1, \rightarrow)$	$(p_0, \sqcup, \leftarrow)$		זוז לסוף הסרט
q_1	$(q_1, 0, \rightarrow)$	$(q_1, 1, \rightarrow)$	$(p_1, \sqcup, \leftarrow)$		"
p_0	$(p, \sqcup, \leftarrow)$	$(\mathrm{no}, \ldots)$		$(\mathrm{yes}, \ldots)$	השווה תו ראשון עם תו אחרון
p_1	$(\mathrm{no}, \ldots)$	$(p, \sqcup, \leftarrow)$		$(\mathrm{yes}, \ldots)$	"
p	$(p, 0, \leftarrow)$	$(p, 1, \leftarrow)$		$(s, \triangleright, \rightarrow)$	חזור להתחלת הסרט

2 מכונה עם שני סרטים

$$\begin{array}{rcl}
\delta(s, \triangleright, \triangleright) & = & (s, \triangleright, \rightarrow, \triangleright, \rightarrow) \\
\delta(s, i, \sqcup) & = & (s, i, \rightarrow, i, \rightarrow) \\
\delta(s, \sqcup, \sqcup) & = & (q, \sqcup, \leftarrow, \sqcup, -) \\
\delta(q, i, \sqcup) & = & (q, i, \leftarrow, \sqcup, -) \\
\delta(q, \triangleright, \sqcup) & = & (p, \triangleright, \rightarrow, \sqcup, \leftarrow) \\
\delta(p, i, i) & = & (p, i, \rightarrow, i, \leftarrow) \\
\delta(p, i, 1-i) & = & (\mathrm{no}, \ldots) \\
\delta(p, \sqcup, \triangleright) & = & (\mathrm{yes}, \ldots)
\end{array}$$