対数領域計算量クラス

齊藤哲平

December 21, 2024

TM: 入力テープと作業テープの区別があるチューリングマシン 非決定性・決定性に関わらず領域計算量は作業テープのみカウント

Definition

L は決定性 TM で対数領域で決定できる問題のクラス. すなわち:

 $L = \mathsf{SPACE}(\log n)$

同様に NL は非決定性 TM で対数領域で決定できる問題のクラス

 $NL = NSPACE(\log n)$

Theorem (Immerman-Szelepcsényi の定理) NL = coNL

NL = coNL の位置づけ

L = NL かどうかは未解決だが、1つのアプローチは...

命題

L = NL ならば NL = coNL; すなわち $NL \neq coNL$ ならば $L \neq NL$

しかし NL = coNL なので、このアプローチは使えない!

命題 (参考)

P = NP ならば NP = coNP; すなわち $NP \neq coNP$ ならば $P \neq NP$

チョムスキー階層との比較

言語	機械	complement
帰納的可算	チューリングマシン	not closed
文脈依存	線形拘束オートマトン (LBA)	closed
文脈自由	プッシュダウン・オートマトン	not closed
正規	有限オートマトン	closed

Table: チョムスキー階層と閉包特性

文脈依存言語が補に閉じていることは NL = coNL の系(らしい)

cf. 黒田の第二 LBA 問題(否定的解決)

命題

以下の決定問題 PATH は NL 完全問題:

入力: 有向グラフGと頂点s,t

出力: s から t へのパスが存在するかどうか (\exists)

命題

以下の決定問題 PATH は coNL 完全問題:

入力: 有向グラフGと頂点s,t

出力: s から t へのパスが存在しないかどうか (\forall)

Lemma

 $\overline{\mathsf{PATH}} \in \mathsf{NL}$ ならば $\mathsf{NL} = \mathsf{coNL}$

困難さ: 非決定的探索は∃型の問題が得意;∀型の問題は苦手?

0 0 0 0 0

PATH ∈ NL の方針

命題

以下の決定問題 PATH は coNL 完全問題:

入力: 有向グラフGと頂点s,t

出力: s から t へのパスが存在しないかどうか (\forall)

PATH を対数領域で解く非決定的アルゴリズムを構成する

- 1. 始点 s から到達可能な頂点の数 c を計算する(次のスライド)
- 2. G の頂点を非決定的に選び、c を検証する
 - ▶ ただし、最中に t に到達可能と判明したなら reject
 - ▶ 到達可能性判定には PATH の解法が使える
- cを用いた、適当な到達可能な頂点集合の存在 $(<math> \bigcirc$) への言い換え

- s から到達可能な頂点数 c の計算
- s からi ステップ以内に到達可能な頂点数を c_i とする
 - $\circ \ c_0 = 1$
 - c_i から c_{i+1} を計算する (*)
 - 。 最後に $c=c_m$ とする(m はグラフの辺の数)

(*) 次の言いかえを使う

- 。 頂点 v は s から i+1 ステップ以内に到達可能
- \circ 次の条件を満たすグラフの頂点の部分集合 U が存在する
 - **▶** *s* から *u* へ *i* ステップ以内に到達可能
 - ▶ ある頂点 $u \in U$ が v への辺を持つ
 - $ightharpoonup |U| = c_i$

前のスライドの c の検証法と同様に U を非決定的に選べばよい!

感想

この証明は Uezato 2024 の鍵になっている

適当な頂点集合の存在とその検証への帰着が肝?

辺に重みがあったらダメそう

もっとアルゴリズムを壊して遊ばないと本質部分が見えなさそう