درس مبانی نظریه محاسبه

جلسه بیست و یکم

تصمیم ناپذیری و روش تقلیل بین مسائل

Undecidability and the reduction method

A_{TM} amile

آیا ماشین تورینگ M رشته w را میپذیرد؟

 $A_{ ext{TM}} = \{ \langle M, w
angle \mid A$ یک ماشین تورینگ است که رشته w را میپذیرد $M \}$

در جلسه گذشته نشان دادیم زبان $A_{\rm TM}$ تصمیم ناپذیر است. به عبارت دیگر، با داشتن توصیف ماشین تورینگ M و رشته w، الگوریتمی وجود ندارد که مشخص کند آیا ماشین M رشته w را میپذیرد یا نه.

A_{TM} ناپذیر بودن نابات تصمیم ناپذیر بودن

فرض کردیم الگوریتم H برای مسئله $A_{
m TM}$ وجود دارد (برهان خلف)

$$H\big(\langle M,w\rangle\big) = \begin{cases} \text{stops and accepts} & \quad \text{if M accepts w} \\ \text{stops and rejects} & \quad \text{if M does not accept w}. \end{cases}$$

با استفاده از H، الگوریتم D را ساختیم که ورودی اش توصیف یک ماشین تورینگ است. اگر ماشین داده شده خودش را قبول کرد، الگوریتم D جواب reject می دهد و اگر ماشین داده شده توصیف خودش را قبول نکند، الگوریتم D جواب accept می دهد.

$$D(\langle M \rangle) = \begin{cases} accept & \text{if } M \text{ does not accept } \langle M \rangle \\ reject & \text{if } M \text{ accepts } \langle M \rangle. \end{cases}$$

الگوریتم D روی توصیف خودش $\langle D \rangle$ باید بصورت زیر عمل کند.

$$D(\langle D \rangle) = \begin{cases} accept & \text{if } D \text{ does not accept } \langle D \rangle \\ reject & \text{if } D \text{ accepts } \langle D \rangle. \end{cases}$$

اما این یک تناقض است. اگر D توصیف خودش را رد کند باید آن را قبول کند! (به همین ترتیب اگر D توصیف خودش را قبول کند، باید آن را رد کند!)

پس فرض ما مبنی بر وجود الگوریتم H برای زبان $A_{
m TM}$ باید نادرست باشد.

 \square در نتیجه A_{TM} تصمیم ناپذیر است.

اثبات قبل از دیدگاهی دیگر

فرض کنید ماشینهای تورینگ را به ترتیب بنویسیم $M_1,\,M_2,\,M_3,\,\dots$ هر سطر و ستون مرتبط بر اساس این ترتیب می توانیم جدول زیر را تصور کنیم. هر سطر و ستون مرتبط با یک ماشین تورینگ است. در درایه مربوط به سطر i و ستون j نتیجه محاسبات ماشین تورینگ M_i نوشته شده است (نتایج فرضی است). عبارت ∞ به معنی عدم توقف ماشین است.

	$\langle M_1 \rangle$	$\langle M_2 \rangle$	$\langle M_3 \rangle$	$\langle M_4 \rangle$	
M_1	accept	∞	accept	∞	
M_2	accept	accept	accept	accept	
M_3	∞	reject	∞	reject	
M_4	accept	accept	∞	reject	
:		:			

با استفاده از ماشین تصمیم گیرنده (الگوریتم) H، میتوانیم حالات عدم توقف را تشخیص دهیم و جدول قبلی را بصورت زیر بروز کنیم.

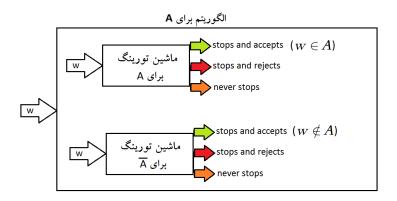
	$\langle M_1 \rangle$	$\langle M_2 \rangle$	$\langle M_3 \rangle$	$\langle M_4 \rangle$		$\langle D \rangle$	
M_1	accept	reject	accept	reject		accept	
M_2	accept	accept	accept	accept		accept	
M_3	reject	reject	reject	reject		reject	
M_4	accept	accept	\overline{reject}	reject		accept	
÷		:			٠		
D	reject	reject	accept	accept		?	
÷		:					٠.

ماشین تورینگ D که قبلا در موردش صحبت کردیم، باید یکی از ماشینهای تورینگ در جدوال بالا باشد (یکی از سطرهای جدول). سوال این است که D روی توصیف خودش چه جوابی می دهد؟ هر جوابی که بدهد باعث تناقض خواهد شد. درنتیجه فرض مبنی بر وجود الگوریتم H نادرست است. \square

این یک نمونه از روش قطری diagonalization method برای اثبات است.

A اگر زبان A و متمم آن \overline{A} هر دو قابل تشخیص با تورینگ باشند آنگاه A تصمیم پذیر است. به عبارت دیگر

 $(A \in \text{Turing-recognizable}) \text{ and } (\overline{A} \in \text{Turing-recognizable}) \rightarrow A \in \text{decidable}$



نتیجه لم قبل: متمم زبان $A_{\rm TM}$ قابل تشخیص با تورینگ نیست. به عبارت دیگر،

$\overline{A_{\mathrm{TM}}} otin \mathrm{Turing-recognizable}$

اثبات: اگر $\overline{A_{\rm TM}}$ قابل تشخیص با تورینگ باشد، از آنجا که $A_{\rm TM}$ قابل تشخیص با تورینگ است، زبان A تصمیم پذیر خواهد شد. این متناقض با یافتههای ماست، \Box

مسائل تصمیم ناپذیر دیگر

با علم به اینکه $A_{\rm TM}$ تصمیم ناپذیر است، می توانیم نشان دهیم زبانهای دیگری هم هستند که تصمیم ناپذیرند. این کار را با استفاده از روش تقلیل reduction انجام می دهیم.

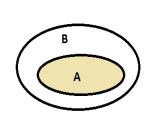
فرض کنید میخواهیم نشان دهیم زبان B تصمیم ناپذیر است. چگونه این کار را انجام دهیم؟

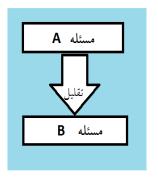
یک راه این است که مانند اثبات تصمیم ناپذیری $A_{\rm TM}$ مستقیما از روش قطری استفاده کنیم.

یک راه دیگر استفاده از روش تقلیل است. اگر بتوانیم نشان دهیم با فرض تصمیم پذیر بودن B، مسئله $A_{\rm TM}$ تصمیم پذیر خواهد شد (تناقض)، آنگاه ثابت کردهایم B نیز تصمیم پذیر نیست. یعنی از یک الگوریتم برای B یک الگوریتم برای $A_{\rm TM}$ استخراج می کنیم.

Reduction Method

B تعریف: مسئله A را تقلیل_پذیر به مسئله B گویند اگر با یک الگوریتم برای B بتوان مسئله A را حل کرد. اینطور نشان دادهایم که مسئله A از مسئله B است. به عبارت دیگر، مسئله B حداقل به سختی مسئله A است.





اگر با یک الگوریتم برای B بتوان مسئله A را حل کرد

تقلیل در علم، فلسفه، فرهنگ و سیاست

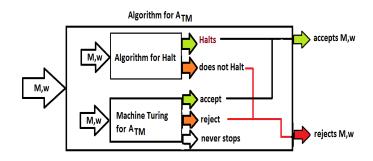
- ◄ تقلیل جهانشناسی به فیزیک (علوم طبیعی)
 - ◄ تقلیل فلسفه به منطق و زبانشناسی
 - ◄ تقليل هوش به توانايي حل مسئله
- ◄ تقلیل روانشناسی به روانپزشکی و بیوشیمی
- ◄ تقلیل مشکلات کلان کشور به تحریمهای اقتصادی!
 - ◄ تقلیل دین به شریعت و مناسک مذهبی
 - ... ◀

مسئله توقف ماشين تورينگ

 $extit{Halt} = \{ \langle M, w
angle \mid A$ یک ماشین تورینگ است که روی رشته w متوقف می شود $M \}$

قضيه: مسئله Halt تصميم ناپذير است.

اثبات: از روش تقلیل استفاده می کنیم. نشان می دهیم اگر الگوریتمی برای $A_{\rm TM}$ وجود داشته باشد، آنگاه مسئله $A_{\rm TM}$ را می توان حل کرد. (مسئله Halt را به مسئله Halt تقلیل می دهیم.)



فرض کنید الگوریتم T مسئله Halt را حل می کند. برای حل $A_{\rm TM}$ دو کار را همزمان انجام می دهیم. دقت کنید، در مسئله $A_{\rm TM}$ می خواهیم بدانیم ماشین M رشته w را می پذیرد یا نه.

- ▶ اجرای M روی رشته w شبیه سازی می کنیم. اگر M متوقف شد، می دانیم که رشته w را پذیرفته است یا نه.
- همزمان از الگوریتم T هم استفاده می کنیم و چک می کنیم آیا ماشین M روی رشته w متوقف می شود یا نه. اگر جواب این بود که متوقف نمی شود می دانیم که ماشین m رشته w را نمی پذیرد. پس اجرای بند بالا (شبیه سازی) را قطع می کنیم.

 $E_{\mathsf{TM}} = \{ \langle M \rangle | \ M \text{ is a TM and } L(M) = \emptyset \}.$

قضیه: E_{TM} تصمیم ناپذیر است.

اثبات: با روش تقليل.