

Langages Formels, Calculabilité, Complexité

Mickaël Thomazo

Lucas Larroque

21 décembre 2023

Table des matières

I	Langages Réguliers	2
1	Langages, Automates, RegExp, Monoïdes finis	3
II	Quotients et Automates Minimaux	4
2	Lemme de Pumpage	4
3	Langages Quotients	4
3.1	Quotients d'un Langage à Gauche	4
3.2	Quotient d'un Automate à Gauche	4
3.3	Construction de l'Automate Minimal	5
III	Logique Monadique	5
4	Langages et Logique	5
4.1	Objectif	5
4.2	Logique du Premier Ordre et Monadique du Second Ordre	5
IV	Langages Algébriques	6
5	Limites des Langages Réguliers	6
5.1	Grammaires	7
5.2	Langages Algébriques et Clôture	7
V	Automates à Pile	9
VI	Machines de Turing	9
6	Définitions	9
6.1	Décision	9
6.2	Machine de Turing Déterministe à une Bande	9
6.3	Extensions	10
6.4	Machine de Turing Universelle	10

7 Limites - 1ère Partie	10
7.1 indécidabilité	10
7.2 Propriétés de Langages	11
VII Indécidabilité	11
8 Problèmes Indécidables	11
8.1 Théorème de Rice	11
8.2 Problèmes des Correspondances de Post	11
VIII Classes de Complexité	12
9 Temps d'un Calcul et Premières Classes	13
9.1 Définitions	13
9.2 Inclusions et Accélération	13
9.3 Fonctions Constructibles	13
IX NP-Complétude	14
10 NP-Complétude	14
10.1 Vérification	14
10.2 Réduction	14
10.3 Complétude	14
10.4 Théorème de Cook-Levin	15
X Précisions sur la Complétude	15
11 Précision sur la complétude	15
11.1 FPT	15
11.2 DP	15
12 Oraclicité	15
12.1 Machines à Oracle	15
12.2 Hiérarchie Polynomiale	16
12.3 Par les machines Alternantes	16
12.4 Par certificat	16
XI Classes en Espace	16
13 Définition de PSpace, NPSpace, NL, L	16
14 PSpace-complétude	17
15 Théorème de Savitch	17
16 Liens à PSpace	18
16.1 Relations PH - PSPACE	18
16.2 AP = PSPACE	18

Première partie

Cours 1 28/09

1 Langages, Automates, RegExp, Monoïdes finis

Définition 1.0.1. On appelle alphabet un ensemble fini Σ de lettres.

On appelle mot une suite finie de lettres.

On appelle langage un ensemble de mots

Définition 1.0.2. On appelle automate sur l'alphabet Σ un graphe orienté dont les arêtes sont étiquetées par les lettres de l'alphabet Σ

Formellement, c'est un quadruplet $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ ou :

- Q est un ensemble fini d'états
- Σ est un alphabet
- $I \subseteq Q$
- $F \subseteq Q$
- $\delta : Q \times \Sigma \rightarrow 2^Q$

Un calcul de \mathcal{A} sur $w = a_0 \dots a_n$ est une séquence $q_0 \dots q_n$ telle que $q_0 \in I$, $\forall i \geq 1$, $q_i \in \delta(q_{i-1}, a_i)$

On appelle Langage reconnu par \mathcal{A} l'ensemble $\mathcal{L}(\mathcal{A}) = \{w \in \Sigma^* \mid \exists q_0 \dots q_n \text{ calcul de } \mathcal{A} \text{ sur } w \text{ où } q_n \in F\}$

On dit que \mathcal{A} est déterministe si :

- $\forall q, a, |\delta(q, a)| \leq 1$
- $|I| = 1$

Définition 1.0.3. Une expression régulière est de la forme :

- $a \in \Sigma$
- \emptyset
- $r + r$ (+ désigne l'union : $L_1 + L_2 = \{w \in L_1 \cup L_2\}$)
- $r \cdot r$ (\cdot désigne la concaténation : $L_1 \cdot L_2 = \{w_1 w_2 \mid w_1 \in L_1, w_2 \in L_2\}$)
- r^* (* désigne l'étoile de Kleene, $L^* = \left\{ \bigodot_{w \in s} w \mid s \in \bigcup_{n \in \mathbb{N}} L^n \right\}$)

Définition 1.0.4 (Automate des Parties). On pose, si $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ est un automate :

- $\hat{Q} = 2^Q = \{q_S \mid S \subset Q\}$
- $\hat{I} = \{q_I\}$
- $\hat{F} = \{q_S \mid S \cap F \neq \emptyset\}$
- $\hat{\delta}(q_S, a) = \{q_{S'}\}$ avec $S' = \bigcup_{q \in S} \delta(q, a)$

Alors, $\hat{\mathcal{A}} = (\hat{Q}, \Sigma, \hat{I}, \hat{F}, \hat{\delta})$ est un automate déterministe reconnaissant $\mathcal{L}(\mathcal{A})$

Démonstration. On procède par double inclusion :

- (\subset) On introduit un calcul de $w \in \mathcal{L}(\mathcal{A})$ sur $\hat{\mathcal{A}}$ et on vérifie par récurrence que son dernier état est final.
- On procède de même pour la réciproque.

■

Définition 1.0.5. Un monoïde est un magma associatif unifié.

Un morphisme de monoïde est une application $\varphi : (N, \cdot_N) \rightarrow (M, \cdot_M)$ telle que :

- $\varphi(1_N) = 1_M$
- $\varphi(n_1 n_2) = \varphi(n_1) \varphi(n_2)$

Un langage L est reconnu par (M, \times) ssi il existe $P \subset M$ tel que $L = \varphi^{-1}(P)$ où φ est un morphisme de Σ^* dans M

Proposition 1.0.1. $L \subseteq \Sigma^*$ est reconnu par un automate ssi L est reconnu par un monoïde fini.

Démonstration. • Soit L reconnu par un monoïde fini (M, \times) . Soit φ un morphisme tel que $L = \varphi^{-1}(P)$, $P \subset M$. On pose $\mathcal{A} = (M, \Sigma, \{1\}, P, \delta)$ où $\delta(q, a) = q \times \varphi(a)$. Alors, \mathcal{A} reconnaît L .

- Soit \mathcal{A} , déterministe, complet, reconnaissant L . Pour $a \in \Sigma$, $a \rightarrow \varphi_a : q \in Q \mapsto \delta(q, a)$ induit par induction un morphisme de (Σ^*, \cdot) dans (Q^Q, \circ) . Alors, avec $P = \{f \in Q^Q \mid f(i) \in F_{\mathcal{A}}\}$. On a défini le monoïde des transitions de \mathcal{A} . ■

Deuxième partie

Cours 2 - 5/10

2 Lemme de Pumpage

Théorème 2.0.1 (Lemme de Pumpage/Lemme de l'Etoile). Si L est un langage régulier, $\exists n \in \mathbb{N}$ $\forall w \in L, |w| \geq n \Rightarrow \exists x, y, z$ tels que :

- $w = xyz$
- $|xy| \leq n$
- $y \neq \varepsilon$
- $\forall n \geq 0, xy^n z \in L$

Démonstration. Faire un calcul de \mathcal{A} sur w tel que $|w| \geq n$. Celui-ci passe deux fois par le même état. ■

3 Langages Quotients

3.1 Quotients d'un Langage à Gauche

Définition 3.1.1 (Quotient à Gauche). Soit $L, K \subseteq \Sigma^*, u \in \Sigma^*$.

Le quotient à gauche de L par u noté $u^{-1}L$ est : $\{v \in \Sigma^* \mid uv \in L\}$

Le quotient à gauche de L par K , $K^{-1}L$ est $\bigcup_{u \in K} u^{-1}L$

Proposition 3.1.1. • $w^{-1}(K + L) = w^{-1}K + w^{-1}L$

- $(wa)^{-1}L = a^{-1}(w^{-1}L)$
- $w^{-1}(KL) = (w^{-1}K \cdot L) + \sum_{u \in L, v \in \Sigma^* w=uv} v^{-1}L$

3.2 Quotient d'un Automate à Gauche

Définition 3.2.1. On définit le quotient à gauche d'un automate par un mot u comme celui obtenu en remplaçant les états initiaux par les résultats d'un calcul de l'automate sur u .

Proposition 3.2.1. L est régulier si et seulement si il a un nombre fini de quotients à gauche.

Démonstration. • Un automate reconnaissant L a au plus un quotient par état.

- Posons $A_L = (\Sigma, \{u^{-1}L \mid u \in \Sigma^*\}, I = L = \varepsilon^{-1}L, F =, \delta(w^{-1}L, a) = a^{-1}(w^{-1}L))$
Par récurrence, le calcul de A_L sur w termine en $w^{-1}L$ ■

3.3 Construction de l'Automate Minimal

Définition 3.3.1. Deux états q_1, q_2 sont distinguables si : $\exists w \in \Sigma^*, \delta(q_1, w) \in F, \delta(q_2 \notin F)$.

Proposition 3.3.1. q_1 et q_2 sont distinguables s'ils n'ont pas même quotient à gauche. Si $\delta(q, a)$ est distinguable $\delta(q', a)$, q, q' sont distinguables.

La relation q, q' sont distinguables est une relation d'équivalence.

Troisième partie

Cours 3 - 12/10

4 Langages et Logique

4.1 Objectif

On associe à $w \in \Sigma^*$ une structure D_w et à $L \subseteq \Sigma^*$ une structure φ_L telles que : $w \in L \setminus \{\varepsilon\} \Leftrightarrow D_w \vdash \varphi_L$. On se place dans le cadre de la logique du premier ordre et de la monadique du second ordre.

Définition 4.1.1. On définit $\text{pos}(w) = \{0, \dots, |w| - 1\}$. On définit une signature i.e. un ensemble de relations :

$$\begin{aligned} \forall a \in \Sigma, L_a \text{ d'arité } 1 \\ \leq, \text{ l'ordre strict sur } \text{pos}(w) \end{aligned}$$

On définit alors la structure $D_w = (\text{pos}(w), \{L_a^{D_w}\}_{a \in \Sigma}, <_w)$

Remarque 4.1.0.1. On aurait pû remplacer $<_w$ par succ_w , mais on perd en expressivité.

4.2 Logique du Premier Ordre et Monadique du Second Ordre

Définition 4.2.1 (Logique du Premier Ordre). On définit par induction la logique du premier ordre.

- Constantes
- Variables
- Si R est une relation d'arité n , t_i des termes : $R(t_1, \dots, t_n)$
- $\neg \varphi, \varphi_1 \wedge \varphi_2, \varphi_1 \vee \varphi_2$
- $\forall x, \varphi, \exists x, \varphi$

On cherche à associer à $\varphi : \exists x, (L_0(x) \wedge \forall y (y < x \rightarrow (L_1(y))))$, un langage $L_\varphi = \{w \mid D_w \vdash \varphi\}$.

Définition 4.2.2. Monadique du Second Ordre Sont des formules :

- $\forall X, \varphi$ avec X , variable du second ordre qui a une arité associée.
- $\exists X, \varphi$ avec X , variable du second ordre qui a une arité associée.
- $(x_1, \dots, x_n) \in X$ avec X d'arité n . On trouve aussi une formule pour les graphes qui mettent en relation deux sommets s, t :

On se restreint dans la suite à des variables d'arité 1

On considère un vocabulaire qui contient une relation E ("arêtes d'un graphe"). On représente un graphe par D_G l'ensemble de ses sommets et E^{D_G} l'ensemble des arêtes de ce graphe.

Exemple 4.2.1. On trouve alors une formule pour représenter tous les graphes 3-coloriables :

$$\begin{aligned} \exists X_1, \exists X_2, \exists X_3 (\forall x (X_1(x) \vee X_2(x) \vee X_3(x))) \\ \wedge (\forall x \forall y (E(x, y) \rightarrow (\neg (X_1(x) \wedge X_1(y)) \wedge \neg (X_2(x) \wedge X_2(y)) \wedge \neg (X_3(x) \wedge X_3(y))))) \end{aligned} \quad (1)$$

Exemple 4.2.2. On trouve aussi une formule pour les graphes qui mettent en relation deux sommets s, t . Il s'agit de trouver une relation close par successeur qui contient s :

$$\forall R ([s \in R \wedge \forall x, y, (R(x) \wedge E(x, y)) \rightarrow R(y)] \rightarrow t \in R)$$

Ainsi, on peut en déduire une méthode pour reconnaître le langage d'un automate $\mathcal{A} = (\{0, \dots, k\}, \Sigma, 0, \Delta, F)$ avec une formule $\varphi_{\mathcal{A}}$ de la monadique du second ordre.

Théorème 4.2.1. Un langage $L = L(\mathcal{A})$ est régulier, si et seulement si il existe une formule $\varphi = \varphi_{\mathcal{A}}$ telle que $\forall w \in L, D_w \vdash \varphi$.

Démonstration. • (\Rightarrow) : On peut obtenir le premier élément d'un mot par la formule $\text{first}(x) = \forall y((x = y) \vee x < y)$. On peut faire de même pour savoir si un couple est composé d'une paire successeur-successeuse de l'automate, ou si x est la dernière lettre.

On sépare les positions d'un mot selon l'état de l'automate depuis lequel on part. Il faut alors vérifier que le premier élément est bien dans un état initial, que toute transition est bien valide, qu'on est dans au moins un état avant chaque lettre, et que la dernière position est bien écrite depuis une transition vers un état acceptant.

On obtient alors, en notant k le nombre d'états, et 0 l'état initial :

$$\begin{aligned} \varphi_{\mathcal{A}} : \exists X_0, \dots, \exists X_k & \left(\bigwedge_{i \neq j} \forall x, \neg (X_i(x) \wedge X_j(x)) \right) \\ & \forall x (\text{first}(x) \rightarrow X_0(x)) \\ & \forall x, \forall y \left(\text{succ}(x, y) \rightarrow \bigvee_{(i, a, j) \in \Delta} (X_i(x) \wedge L_a(x) \wedge X_j(y)) \right) \\ & \forall x \left(\text{last}(x) \rightarrow \bigvee_{\exists j \in F | (i, a, j) \in \Delta} (X_i(x) \wedge L_a(x)) \right) \end{aligned} \quad (2)$$

- (\Leftarrow) : On procède par induction.
 - Initialisation : On peut facilement exhiber des automates qui reconnaissent les formules atomiques : $\text{Sing}(X), X \subseteq Y, X \subseteq L_a$.
 - Hérédité : On raisonne sur les connecteurs, et on vérifie aisément, par les propriétés de clôture des langages réguliers le résultat. Pour ce qui est de la quantification existentielle, si le langage L défini par $\psi(X_1, \dots, X_n)$ sur $\Sigma \times \{0, 1\}^n$ est reconnu par \mathcal{A} . On exhibe un automate reconnu par $\varphi(X_1, \dots, X_{n-1}) = \exists X_n \psi(X_1, \dots, X_n)$, il n'a alors plus qu'à trouver une suite de 0 – 1 qui définit la n -ième composante additionnelle et fonctionne sur $\Sigma \times \{0, 1\}^n$ comme \mathcal{A} . Pour le \forall , il suffit de prendre la négation du \exists

■

Quatrième partie

Cours 4 : 26/10

On a déjà vu le type 3 de la hiérarchie de Chomsky : les langages réguliers. On passe aux langages algébriques, ou hors-contexte, définis par des grammaires hors-contextes.

5 Limites des Langages Réguliers

Le langage $\{a^n b^n \mid n \in \mathbb{N}\}$ n'est pas régulier. On va donc définir une classe de langage plus grande.

5.1 Grammaires

Définition 5.1.1 (Grammaire hors-contexte). Une grammaire hors-contexte est un quadruplet (Σ, V, S, R) où :

- Σ est un alphabet fini
- V est un alphabet fini disjoint de Σ
- $S \in V$ est un axiome
- R une sous partie de $V \times (\Sigma \cup V)^*$

Définition 5.1.2. On dit que u produit (ou dérive) v en une étape si il existe α, β, X, γ tel que :

- $u = \alpha X \beta$
- $v = \alpha \gamma \beta$
- $X \mapsto \gamma$ est dans R .

On note ceci $u \rightarrow v$. On note $u \xrightarrow{k} v$ si u produit v en k étapes et $u \xrightarrow{*} v$ si il existe un k .

Définition 5.1.3. Si G est une grammaire : $\hat{\mathcal{L}}_G(x) = \{w \in (\Sigma \cup V)^* \mid x \xrightarrow{*} w\}$ On définit aussi $\mathcal{L}_G(x) = \hat{\mathcal{L}}_G(x) \cap \Sigma^*$.

Par exemple, pour la grammaire $S \rightarrow aSb + \varepsilon$, on a $\hat{\mathcal{L}}_{G_{a^n b^n}} = \{a^n S b^n \mid n \in \mathbb{N}\} \cup \{a^n b^n \mid n \in \mathbb{N}\}$. Pour les langages de Dyck, on peut les reconnaître par :

$$\begin{array}{l} S \rightarrow \varepsilon \\ S \rightarrow TS \\ T \rightarrow ({}_1S)_1 \mid ({}_2S)_2 \mid \dots \mid ({}_nS)_n \end{array}$$

Remarque 5.1.0.1. Le langage reconnu par T est le langage de Dyck primitif.

5.2 Langages Algébriques et Clôture

Proposition 5.2.1. On appelle algébrique un langage reconnu par une grammaire algébrique.

Langages Réguliers	Langages Algébriques	
Clos par Union	Clos par Union	On prend l'union des règles de grammaires : $S \rightarrow S_1 S_2$, en faisant attention à disjoindre les symboles non-terminaux
Clos par Concaténation	Clos par Concaténation	On prend la concaténation des règles de grammaire : $S \rightarrow S_1 \cdot S_2$, en faisant attention à disjoindre les symboles non-terminaux
Clos par Intersection	NON Clos par Intersection	
Clos par Complément	...	
Clos par Etoile de Kleene	Clos par Etoile de Kleene	$S \rightarrow SS_1 \mid \varepsilon$

Théorème 5.2.1 (Intersection Algébrique-Régulier). Si L_1 est algébrique et L_2 est régulier, alors $L_1 \cap L_2$ est algébrique.

Définition 5.2.1 (Forme Normale de Chomsky). Une grammaire $G = (\Sigma, V, S, R)$ est sous forme normale de chomsky si toutes ses règles de grammaire sont de la forme :

- $X \rightarrow a$
- $X \rightarrow X_1 X_2$
- $S \rightarrow \varepsilon$

avec $X \in V$ et $X_1, X_2 \in V \setminus \{S\}$.

Théorème 5.2.2. Pour tout langage algébrique L , il existe G sous forme normale de Chomsky telle que $L_G(S) = L$.

Définition 5.2.2. On dit que x est accessible depuis S s'il existe $\alpha, \beta \in (\Sigma \cup V)^*$ tels que $S \xrightarrow{*} \alpha X \beta$.

On dit que x est productif si il existe $w \in \Sigma^*$ tel que $X \xrightarrow{*} w$. On dit que x est utile s'il est accessible et productif.

Lemme 5.2.3. Pour toute grammaire G , il existe G' telle que $L(G) = L(G')$ et G' ne contient que des symboles accessibles.

Démonstration. Soit G' obtenue en retirant tous les symboles non accessibles, i.e. on retire n'importe quelle règle qui contient un de ces symboles. Soit une dérivation sur G à partir de S . Par définition de l'accessibilité, c'est une dérivation sur G' à partir de S donc $L(G) \subseteq L(G')$. Puisque toute production de G' est une production de G , on a bien le résultat. ■

Lemme 5.2.4. Pour toute grammaire G , il existe G' telle que $L(G) = L(G')$ ne contient que des symboles utiles.

Démonstration. On marque les variables productives. Par récurrence, on trouve que X est productive si $X \rightarrow w$ où w est un mot sur Σ union l'ensemble des variables productives.

En prenant V' l'ensemble des variables productives de G , $R' = R \cap V' \times (\Sigma \cup V')^*$. On a bien le résultat par les mêmes arguments que ci dessus. ■

Preuve du théorème sur la FNC 5.2.1. On utilise, dans cet ordre, 5.2.4 puis 5.2.3, pour se ramener à n'avoir que des états utiles.

Puis, on introduit de nouvelles règles :

- (TERM) : On introduit de nouveaux terminaux : Si $X \rightarrow aXb$, on écrit :
 - $X \rightarrow N_a X N_b$
 - $N_a \rightarrow a$
 - $N_b \rightarrow b$
- (INIT) : On introduit un nouvel axiome : $S' \rightarrow S$
- (BIN) : On simplifie la règle : $X \rightarrow X_1 X_2 \dots X_n$ pour $n \geq 3$. On introduit X'_2, \dots, X'_n de nouveaux non-terminaux et les règles :
 - $X \rightarrow X_1 X'_2$
 - $\forall i, X'_i \rightarrow X_i X'_{i+1}$
- (ε) : On simplifie $X_1 \rightarrow X X_2 X X_3 X$ en introduisant à la place :
 - $X_1 \rightarrow X X_2 X X_3$
 - $X_1 \rightarrow X X_2 X_3 X$
 - Et ainsi de suite pour chaque règle où on peut choisir $X = \varepsilon$.
- (UNIT) : On va simplifier $X \rightarrow Y$, en remplaçant toute apparition de X dans une expression par Y .

En choisissant correctement l'ordre des règles, on a bien le résultat. ■

Preuve du théorème sur l'Intersection 5.2.1. On se donne une grammaire $G = (\Sigma, S, V, R)$ produisant L_1 et un automate $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ reconnaissant L_2 .

On passe notre grammaire G sous forme normale de Chomsky, i.e. les productions de G sont sous la forme :

- $S \rightarrow \varepsilon$
- $X \rightarrow X_1 X_2$
- $X \rightarrow a$

On va construire une grammaire et des terminaux $(X_{p,q})_{\forall X \in V, p \in Q, q \in Q}$ tel que : $\mathcal{L}(X_{p,q}) = \mathcal{L}(X) \cap \mathcal{L}_2(p \rightarrow q)$. On introduit les règles :

- Si $X \rightarrow a \in R$, $X_{p,q} \rightarrow a$ si et seulement si $\delta(p, a) = q$.

- Si $X \rightarrow X_1 X_2 \in R, \forall p, q, q', X_{p,q} \rightarrow X_{p,q'} X_{q',q}$.
- On introduit un nouvel axiome S' par $S' \rightarrow S_{p,q}$ pour tous p, q .

On a bien défini une grammaire G' .

Soit $w \in L_1 \cap L_2$. Si $w = \varepsilon$, c'est bon. Sinon, on a alors un parmi :

- $S \rightarrow a$ et un état final F sur lequel un calcul sur w dans \mathcal{A} termine, d'où $S' \rightarrow S_{I,F}$ dans G' par construction. D'où $S_{I,F} \rightarrow a$ car $\delta(I, a) = F$, car $a \in L_2$.
- $S \rightarrow X_1 X_2$, avec $X_1 \rightarrow w_1$ et $X_2 \rightarrow w_2$. \mathcal{A} passe de i à q_1 en lisant w_1 puis que q_1 à F en lisant w_2 : $S \rightarrow X_{1,q_1} X_{2,q_1,F}$.

On obtient alors bien le résultat par induction. ■

Définition 5.2.3. On appelle arbre de dérivation un arbre étiqueté par $(\Sigma \cup V)$ tel que :

- La racine est étiquetée par S
- Si un noeud étiqueté par X a k enfants étiquetés par a_1, \dots, a_k éléments de $(\Sigma \cup V)$, alors $X \rightarrow a_1 \dots a_k \in R$. Le mot associé est la concaténation des étiquettes des feuilles.

Une grammaire est dite ambiguë lorsqu'il existe un mot qui possède au moins deux arbres de dérivation syntaxique possible. Un langage est innéramment ambigu si toute grammaire qui le reconnaît est ambiguë.

Cinquième partie

Cours 5 : 9/11

Sixième partie

Cours 6 : 16/11

6 Définitions

6.1 Décision

Définition 6.1.1 (Problèmes de Décision). Un problème de décision est un langage $L \subseteq \Sigma^*$ sur l'alphabet Σ .

Exemple 6.1.1. On écrit un problème sous cette forme :

- Entrée : Un graphe non orienté G
- Sortie : Vrai ssi G est 3-coloriable

Passer d'une forme à l'autre est un problème d'encodage.

6.2 Machine de Turing Déterministe à une Bande

Prenons $L = \{w\#w \mid w \in \{0,1\}^*\}$. Une machine de Turing contient une mémoire, qu'on représente par une bande, et une tête de lecture et d'écriture, qui peut accéder à une case, et la remplir ou d'une lettre, ou d'un blanc. Ici, par exemple, on peut lire le premier caractère à gauche, s'en souvenir, l'effacer, lire le premier caractère à droite, le comparer au caractère lu à gauche, s'arrêter si c'est différent, l'effacer et continuer sinon...

Définition 6.2.1 (Machine de Turing). Une machine de Turing est un uplet $(Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_{accept}, q_{reject})$ où :

- Q est un ensemble d'états
- Σ est un alphabet
- Γ est un alphabet (caractères sur la bande)

- $\delta : Q \times \Gamma \rightarrow Q \times \Gamma \times \{\leftarrow, \rightarrow\}$ est une fonction de transition.
- $\epsilon \in \Gamma \setminus \Sigma$ est un symbole blanc.

Une configuration w_1qw_2 où $w_1, w_2 \in \Gamma^*$, $q \in Q$.

Définition 6.2.2. La configuration initiale est q_0w . Une configuration acceptante est $w_1q_{\text{accept}}w_2$ et une configuration rejetante est $w_1q_{\text{reject}}w_2$.

Si on est dans une configuration w_1aqbw_2 , on utilise donc la transition $\delta(q, b) = q', b' \leftarrow$, et on atterit dans la configuration $w_1q'ab'w_2$. On note cela $w_1aqbw_2 \vdash w_1q'ab'w_2$.

Définition 6.2.3. $\mathcal{L}(T) = \{w \in \Sigma^*a \mid \exists C_{\text{accept}}, q_0w \vdash^* C_{\text{accept}}\}$

Remarque 6.2.0.1. Si à un moment, il n'y a plus de transition possible, cela revient à rejeter le résultat.

Définition 6.2.4. Soit M une machine de Turing, on dit que : M décide L si :

- Tout calcul est fini
- $\mathcal{L}(M) = L$

M reconnaît L si $\mathcal{L}(M) = L$.

L est décidable (récurivement énumérable) s'il existe une TM qui décide (reconnaît) L .

6.3 Extensions

On peut avoir plusieurs bandes, mais cela n'apporte pas d'expressivité.

Définition 6.3.1 (Machines de Turing non-déterministes). C'est une machine de Turing pour laquelle $\delta : Q \times \Gamma \rightarrow 2^Q \times \Gamma \times \{\leftarrow, \rightarrow\}$

Proposition 6.3.1. Le non-déterminisme n'apporte pas d'expressivité.

Démonstration. On fait un BFS sur l'arbre des calculs possibles, sur une TM avec 3 bandes. ■

6.4 Machine de Turing Universelle

Définition 6.4.1 (Machine de Turing Universelle). Une TM universelle est une machine qui permet de simuler, étant donné un encodage, une machine de Turing.

On peut par exemple encoder une TM $(Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_{\text{accept}}, q_{\text{reject}})$ et un encodage $\langle w \rangle$ d'un input sur une bande par le code :

$$|Q|_{\text{binaire}} \# |\Sigma| \# \dots \# |\Gamma| \# a, q, a', q', \rightarrow, \#, \dots, \langle w \rangle$$

On se donne ensuite une seconde bande sur laquelle on va effectuer les calculs.

7 Limites - 1ère Partie

7.1 indécidabilité

En réalité, tous les langages ne sont pas décidables :

Proposition 7.1.1. Le langage $A_{TM} = \{\langle M \rangle, \langle w \rangle \mid M \text{ accepte } w\}$ n'est pas décidable.

Démonstration. S'il était décidable, soit D une TM qui décide A_{TM} . Soit $D'(\langle M \rangle)$ telle que si $D(\langle M \rangle, \langle M \rangle)$ accepte, D' rejette et si $D(\langle M \rangle, \langle M \rangle)$ rejette, D' accepte. Alors, $D'(\langle D' \rangle)$ accepte si et seulement si il rejette. Contradiction. ■

Proposition 7.1.2. Le problème de l'arrêt $H_{TM} = \{\langle M \rangle \mid M \text{ s'arrête sur le mot vide}\}$ est indécidable.

7.2 Propriétés de Langages

Définition 7.2.1. Une propriété de langage est un ensemble \mathcal{P} de codes de machine de Turing, tq $\forall M_1, M_2, \langle M_1 \rangle \in \mathcal{P} \wedge \mathcal{L}(M_1) = \mathcal{L}(M_2) \Leftrightarrow \langle M_2 \rangle \in \mathcal{P}$.

Une propriété est non triviale si : $\exists M_1, \langle M_1 \rangle \notin \mathcal{P}$ et $\exists M_2, \langle M_2 \rangle \in \mathcal{P}$.

Théorème 7.2.1 (Rice). Toute propriété de langage non triviale est indécidable.

Démonstration. Cf plus tard ■

Proposition 7.2.1 (Réduction de Turing). Supposons que A décide L . Pour décider L' , on construit B utilisant A comme sous-outil. Alors :

- Si L est décidable, L' est décidable
- Si L' est indécidable, L est indécidable

On a construit : $f : \Sigma_L \rightarrow \Sigma_{L'}$ telle que $w \in L \Leftrightarrow f(w) \in L'$.

Septième partie

Cours 7 : 23/11

8 Problèmes Indécidables

8.1 Théorème de Rice

Théorème 8.1.1 (Rice). Toute propriété de langage non triviale est indécidable.

Démonstration. Supposons que $M_\emptyset \notin P$ avec $L(M_\emptyset) = \emptyset$. Soit M_1 tel que $\langle M_1 \rangle \in P$. On cherche $M_{M_1, M, x}$ de langage $L = \emptyset$ si M ne reconnaît pas X , $L(M_1)$ sinon. On la définit ainsi, en notant Y l'entrée :

- On simule M sur X .
 - Si M rejette X , on rejette Y .
 - Sinon, on simule M_1 sur Y .
-

8.2 Problèmes des Correspondances de Post

Définition 8.2.1. On appelle une tuile un objet de la forme : $\begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix}$ où $u_1, v_1 \in \Sigma^*$

Définition 8.2.2 (PCP). Etant données plusieurs tuiles, on cherche à les concaténer pour obtenir la même suite de lettres en haut de la tuile et en bas. On définit aussi le MPCP, un problème modifié où on fixe la première tuile.

Définition 8.2.3 (Mot). Le problème du mot consiste à renvoyer vrai si et seulement si une machine accepte un mot.

Proposition 8.2.1. Le problème PCP est indécidable.

Démonstration. 1. On réduit d'abord PCP à MPCP : On rajoute un symbole hors de l'alphabet considéré avant chacune des lettres des u_i , autour des lettres de v_1 et après les lettres de

$v_i, i \geq 2$. On rajoute de plus une tuile de la forme $\begin{bmatrix} \$\$ \\ \cdot \$ \end{bmatrix}$.

2. On réduit maintenant MPCP à PCP : On construit des tuiles ainsi

- La première paire $u_1 = \$q_0w\$$ et $v_1 = \$$
- Une paire $u_a = a$ et $v_a = a$ pour tout $a \in \Gamma$ pour recopier cette lettre

- Une paire $u = \$$, $v = \$$ pour passer à la configuration suivante
- Une paire $u = \$$ et $v = \#\$$ pour passer à la configuration suivante en ajoutant un $\#$ implicite à la fin de la configuration
- Une paire $u_\tau = pa$ et $v_\tau = bq$ pur toute transition $\tau = p, a \rightarrow (q, b, \rightarrow)$ de M
- Une paire $u_\tau = cpa$ et $v_\tau = qcb$ pur toute transition $\tau = p, a \rightarrow (q, b, \leftarrow)$ de M et toute lettre $c \in \Gamma$.
- Une paire $u = aq_+$, $v = q_+$ et une paire $u = q_{\text{accept}}a$, $v = q_{\text{accept}}$ pour toute lettre $a \in \Gamma$ afin de réduire la configuration une fois l'état q_{accept} atteint.
- Une paire $u = q_{\text{accept}}\$$ et $v = \varepsilon$ pour terminer.

Sous forme de dominos :

$$\begin{bmatrix} \$q_0w\$ \\ \$ \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} a \\ a \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} b \\ b \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} \# \\ \# \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} \$ \\ \#\$ \end{bmatrix}$$

et :

$$\begin{bmatrix} pa \\ bq \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} cpa \\ qcb \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} aq_{\text{accept}} \\ q_{\text{accept}} \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} q_{\text{accept}}a \\ q_{\text{accept}} \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} q_{\text{accept}}\$ \\ \varepsilon \end{bmatrix}$$

■

Théorème 8.2.1. *Décider de la vacuité de l'intersection de deux langages algébriques n'est pas décidable.*

Démonstration. Soit une instance de PCP donnée par deux suites u_1, \dots, u_m , v_1, \dots, v_m sur un alphabet Σ .

On introduit un alphabet formé de m nouvelles lettres n'appartenant pas à Σ et on définit

$$L_u = \{u_{i_1}u_{i_2} \dots u_{i_n}a_{i_n}a_{i_{n-1}} \dots a_{i_1} \mid n \geq 0, 1 \leq i_k \leq m\} \quad L_{u'} = \{wa_{i_n}a_{i_{n-1}} \dots a_{i_1} \mid n \geq 0, w \in \Sigma^*, w \neq u_{i_1} \dots u_{i_n}\}$$

Ces deux langages sont engendrés respectivement par :

$$S \rightarrow \sum_{i=1}^n u_i S a_i + \varepsilon$$

et :

$$\begin{aligned} S &\rightarrow \sum_{i=1}^n u_i S a_i + \sum_{1 \leq i \leq m, |u|=|u_i|, u \neq u_i} u R a_i + \sum_{1 \leq i \leq m, |u| < |u_i|} u T a_i + \sum_{1 \leq i \leq m, b \in \Sigma} u_i b V a_i \\ R &\rightarrow \sum_{i=1}^n R a_i + \sum_{b \in \Sigma} b R + \varepsilon \\ T &\rightarrow \sum_{i=1}^n T a_i + \varepsilon \\ V &\rightarrow \sum_{b \in V} b V + \varepsilon \end{aligned}$$

On a donc réduit l'intersection de ces grammaires à PSP. ■

Proposition 8.2.2. *Les problèmes suivants sont indécidables :*

- Décision de l'Ambiguïté d'une grammaire
- Egalité des langages de deux grammaires
- Totalité du langage d'une grammaire (vacuité de son complémentaire)

Huitième partie

Cours 8 : 30/11

9 Temps d'un Calcul et Premières Classes

9.1 Définitions

Dans la suite on se donne une machine de Turing (non nécessairement déterministe) avec une bande d'entrée, une bande de sortie et k bandes de travail.

Définition 9.1.1. Pour un calcul $\gamma \ q_0 w \rightarrow O q_1 w \rightarrow \dots \rightarrow C_n$ sur un mot w on définit son temps comme n , on définit alors :

$$t_M(w) = \max_{\gamma} t_M(\gamma) t_M(n) = \max_{|w|=n} t_M(w)$$

De même, on définit son espace comme $\max |C_i|$ et alors :

$$s_M(w) = \max_{\gamma} s_M(\gamma) s_M(n) = \max_{|w|=n} s_M(w)$$

On définit alors :

Définition 9.1.2. • $D\text{TIME}(f(n))$ est l'ensemble des problèmes résolubles en temps $\mathcal{O}(f(n))$ par une machine déterministe

- $N\text{D}\text{TIME}(f(n))$ est l'ensemble des problèmes résolubles en temps $\mathcal{O}(f(n))$ par une machine non-déterministe

Définition 9.1.3. On définit :

$$P = \bigcup_{k \geq 0} \text{TIME}(n^k) \quad NP = \bigcup_{k \geq 0} N\text{TIME}(n^k) \quad \text{EXPTIME} = \bigcup_{k \geq 0} \text{TIME}(2^{n^k}) \quad \text{NEXPTIME} = \bigcup_{k \geq 0} N\text{TIME}(2^{n^k})$$

et de même en espace.

9.2 Inclusions et Accélération

Théorème 9.2.1 (Linear Speed Up Theorem). Soit $k \geq 0$ un entier, et soit \mathcal{M} une machine de Turing. Si $n = \mathcal{O}(t_{\mathcal{M}}(n))$ alors il existe une TM \mathcal{M}' équivalente à \mathcal{M} telle que $t_{\mathcal{M}'} \leq \frac{t_{\mathcal{M}}(n)}{k}$

Démonstration. On opère la transformation $\Sigma' = \Sigma^k$. ■

Proposition 9.2.1. On a les inclusions suivantes :

$$P \subseteq NP \subseteq PSPACE \subseteq \text{EXPTIME} \subseteq \text{NEXPTIME} \subseteq \text{EXPSpace}$$

Proposition 9.2.2 (Théorème du Gap). Si g est calculable, il existe f calculable telle que $D\text{TIME}(f(n)) = D\text{TIME}(g(f(n)))$.

9.3 Fonctions Constructibles

Définition 9.3.1. On dit que f est constructible en temps si :

- $f(n) \geq n$
- \exists une machine de Turing qui sort sur sa bande de sortie $1^{f(n)}$ en temps $\mathcal{O}(f(n))$ sur l'entrée 1^n

On dit que f est constructible en espace si :

- $f(n) \geq \log n$

1. On parle ici du mot $1 \dots 1$ $f(n)$ fois

- \exists une machine de Turing qui sort $1^{f(n)}$ sur sa bande de sortie en espace $\mathcal{O}(f(n))$ sur l'entrée 1^n

Pour justifier la bonne définition des classes de complexité $\text{DTime}(f(n))$ en supposant f constructible. On va alors construire $f(n)$ et limiter à ce nombre le nombre d'étapes du calcul. On évite dans le max de la définition du temps et de l'espace les calculs qui bouclent indéfiniment/qui ne sont pas bornés.

Théorème 9.3.1. *Si $f(n) = o(g(n))$ et g est constructible en espace, alors :*

$$\text{DSPACE}(f(n)) \subsetneq \text{DSPACE}(g(n))$$

Démonstration. Montrons qu'il existe $L \in \text{DSPACE}(g(n)) \setminus \text{DSPACE}(f(n))$: Sur l'entrée M, w , on va :

- Calculer $g(|\langle M, w \rangle|)$ et marquer ce nombre de cases.
- Simuler M sur M, w pendant $g(|\langle M, w \rangle|)$ étapes
- Si la simulation arrive au bout, on inverse le résultat, sinon on rejette

On note L le langage reconnu ci-dessus. On a alors :

- $L \in \text{DSPACE}(g(n))$ car $g(n) \geq \log n$ et que l'encodage d'un mot w se fait en $\mathcal{O}(\log |w|)$
- Supposons maintenant qu'il existe \hat{M} qui calcule L en $\mathcal{O}(f(n))$. Alors en calculant $\hat{M}(\hat{M}, w)$: si M s'arrête en moins

■

Neuvième partie

Cours 9 : 7/12

10 NP-Complétude

10.1 Vérification

Définition 10.1.1. *Un vérificateur en temps polynomial pour un langage L est une machine déterministe \mathcal{V} qui accepte des entrées de la forme $\langle w, c \rangle$ en temps polynomial en $|w|$ telle que $L = \{w \mid \exists c, \langle w, c \rangle \in L(\mathcal{V})\}$*

Théorème 10.1.1. *Un langage L est dans la classe NP si et seulement si il existe un vérificateur polynomial pour L .*

10.2 Réduction

Définition 10.2.1. *Soient A et B des problèmes codés par L_A et L_B sur les alphabets Σ_A et Σ_B . Une réduction polynomiale de A à B est une fonction calculable en temps polynomial par une machine de Turing déterministe telle que :*

$$w \in L_A \Leftrightarrow f(w) \in L_B$$

On note ceci : $A \leq_P B$.

Proposition 10.2.1. *Si $A \leq_P B$ et $B \in P$ alors $A \in P$*

10.3 Complétude

Définition 10.3.1. *Un problème A est dit D-difficile si tout problème B de D se réduit à A en temps polynomial. S'il est de plus dans D , il est dit D-complet.*

Proposition 10.3.1. *Si A est D-difficile, et si $A \leq_P B$ alors B est D-difficile.*

10.4 Théorème de Cook-Levin

Définition 10.4.1. Le problème SAT est le problème de la satisfiabilité d'une formule de calcul propositionnel. Le problème 3SAT couvre le cas où cette formule est en forme normale conjonctive avec au plus trois littéraux par clause.

Théorème 10.4.1 (Cook-Levin). SAT est NP-complet.

Théorème 10.4.2. 3-SAT est NP-complet

Démonstration. Par réduction de SAT ■

Dixième partie

Cours 10 : 14/12

11 Précision sur la complétude

11.1 FPT

Définition 11.1.1. Un langage $L \subset \Sigma^* \times \mathbb{N}$ est FIXED PARAMETER TRACTABLE s'il existe un algo qui tourne en $f(k)n^{\mathcal{O}(1)}$ et décide L

Définition 11.1.2. L se FPT-réduit vers L' s'il existe f, g tel que :

- $(x, k) \in L \Leftrightarrow (f(x, k), g(x, k)) \in L'$
- $\forall x, g(x, k) \leq g'(k)$
- $g(x, k)$ est calculable en temps qqch

11.2 DP

Définition 11.2.1. Un langage est DP s'il est l'intersection d'un langage de NP et d'un de coNP.

Définition 11.2.2. Le problème du voyageur de commerce exact, qui prend en entrée une matrice de poids et un entier k et renvoie vraie si et seulement si le tour optimal est de poids k .

Proposition 11.2.1. EXACT TSP est DP-complet.

Définition 11.2.3. SAT-UNSAT(φ_1, φ_2) consiste à vérifier si φ_1 est satisfiable et si φ_2 n'est pas satisfiable.

Proposition 11.2.2. SAT-UNSAT est DP-complet

Démonstration. • Soit $L \in \text{DP}$, $L = A \cap B$. Puisque SAT est NP-Complet, L se réduit bien à SAT-UNSAT.

- Il est clair par ailleurs que ce problème est bien dans DP ■

12 Oraclicité

12.1 Machines à Oracle

Définition 12.1.1. Une machine à oracle L est une machine de Turing étendue par :

- Une bande de requête
- Trois états $q_?, q_{oui}, q_{non}$

Définition 12.1.2. On définit P^{SAT} comme l'ensemble des langages qui peuvent être décidés par une machine déterministe avec oracle SAT en temps polynomial.

Proposition 12.1.1. Puisqu'on peut réduire SAT en temps polynomial, $P^{\text{SAT}} = P^{\text{NP}}$

12.2 Hiérarchie Polynomiale

Définition 12.2.1. On définit par récurrence :

- $\Delta_0^P = \Sigma_0^P = \Pi_0^P = P$
- $\Delta_i^P = P^{\Sigma_{i-1}^P}$
- $\Sigma_i^P = NP^{\Sigma_{i-1}^P}$

On définit enfin : $PH = \bigcup_i \Sigma_i^P$

Proposition 12.2.1. On a : $co-NP \subseteq P^{NP} \subseteq NP^{NP}$

- Si $P = NP$ la hiérarchie s'effondre.
- Si $\Sigma_i^P = \Pi_i^P$ alors $PH = \Sigma_i^P$

12.3 Par les machines Alternantes

Définition 12.3.1. Une machine alternante est une machine de Turing où les états sont typés entre universels et existentiels.

Proposition 12.3.1. On a alors :

- Σ_i^P l'ensemble des langages reconnaissables par une MT alternante avec au plus i alternations sur n'importe quel calcul d'état initial \exists .
- Π_i^P de même lorsque l'état initial est \forall .

12.4 Par certificat

Proposition 12.4.1. $L \in \Sigma_i^P$ s'il existe M une machine de Turing déterministe en temps polynomial et un polynôme q tel que :

$$\forall x \in \Sigma^*, x \in L \Leftrightarrow \exists u_1 \in \{0,1\}^{q(x)}, \forall u_2 \in \{0,1\}^{q(x)}, \dots, Q_i u_i \in \{0,1\}^{q(x)}, M(x, u_1, \dots, u_i) = 1$$

Onzième partie

Cours 11 : 21/12

13 Définition de PSpace, NPSpace, NL, L

Dans toute la suite, on considère qu'on a une bande d'entrée, une ou plusieurs bande de travail, et une bande de sortie sur laquelle on ne peut qu'écrire et se déplacer à droite.

Définition 13.0.1. L'espace utilisé est le nombre de cases utilisées sur les bandes de travail.

Définition 13.0.2. PSPACE

Définition 13.0.3 (Configurations). On appelle configuration une description de l'état de la machine de Turing.

Le graphe de configuration pour M et x a :

- Pour sommets les configurations de M sur x
- Pour arcs, un arc de C vers C' si et seulement si M peut passer de C en C' en une transition.

Dans la suite, lorsqu'on parle d'une machine bornée en espace par $s(n)$, on suppose que s est constructible en espace.

Proposition 13.0.1. Pour une machine qui utilise un espace en $\mathcal{O}(s(n))$, la machine possède $\mathcal{O}(2^{\mathcal{O}(s(n))})$.

Démonstration. On dénombre. ■

Définition 13.0.4 (QBF). *QUANTIFIED BOOLEAN FORMULA est un problème qui, à partir d'une formule φ renvoie vrai si et seulement si φ est valide où φ est de la forme $Q_1x_1 \dots Q_nx_n\psi(x_1, \dots, x_n)$ et ψ une formule propositionnelle.*

Proposition 13.0.2. *QBF est PSPACE-complet*

Démonstration. • QBF \in PSPACE : On va sur la deuxième bande de travail maintenir la valeur des n variables lors du test courant. On teste pour x_0 une formule φ' où on a remplacé x_0 par 0 puis une formule φ'' où on a remplacé x_1 par 1.

- QBF est PSPACE-difficile : Soit $L \in$ PSPACE. On construit $f : \Sigma^* \rightarrow \text{input de QBF}$ tel que $\forall x \in \Sigma^*, x \in L \Leftrightarrow f(x)$ est valide et f calculable en temps polynomial.

Il existe une machine de Turing M_L fonctionnant en espace polynomial $x \in L \Leftrightarrow M_L(x) = 1$. Ceci est équivalent au fait qu'il existe un chemin dans le graphe des configurations de M_L sur x qui part de C_{init} à C_{accept} de taille au plus $2^{O(s(n))}$.

On définit par induction $\varphi_{M,x,i}$ (à deux variables libres C_1, C_2) valide si et seulement si il existe un chemin de taille au plus 2^i allant de C_1 à C_2 dans le graphe des configurations de M sur x :

- $\varphi_{M,x,0}(C_1, C_2)$: cf.théorème de Cook 10.4.1 avec une bande de taille $s(|x|)$
- $\varphi_{M,x,i}(C_1, C_2) = \exists C' \forall D \forall D' \left(((D = C_1) \wedge (D = C_2)) \vee ((D = C') \wedge (D' = C_2)) \right) \Rightarrow \varphi_{M,x,i-1}(D, D')$

On pose alors $\varphi = \varphi_{M,x,\log(G)}(C_{init}, C_{accept})$ où G est la taille du graphe de configuration. ■

Définition 13.0.5. *On définit L la classe des problèmes résolubles en espace logarithmique pour une machine déterministe et NL la version non-déterministe.*

On considère des réductions en espace logarithmique. On peut effectivement les composer, à condition de recalculer, dès qu'on en a besoin, le résultat intermédiaire, puisqu'on a pas le droit de le stocker.

Définition 13.0.6. *Le problème REACHABILITY est un problème qui, étant donné un digraph G et deux sommets s et t renvoie vrai si et seulement si t est accessible depuis s .*

Proposition 13.0.3. *REACHABILITY est NL-complet.*

Démonstration. • Etapes de l'algorithme :

- $current = s$
- $step = 0$
- tant que $current \neq t$ et $step < n$
- $current = x \in N(s)$
- $step++ = 1$
- fin tant que
- si $current = t$
- renvoyer vrai
- sinon renvoyer faux
- REACHABILITY est NL-difficile :
Soit $L \in NL$

■

14 PSpace-complétude

15 Théorème de Savitch

Théorème 15.0.1. *Si $s(n) \geq \log n$, alors $NSPACE(s(n)) \subseteq SPACE(s^2(n))$*

16 Liens à PSpace

16.1 Relations PH - PSpace

16.2 $AP = PSpace$

On a aussi $APSPACE = EXPTIME$ et $AEXPTIME = EXPSPACE$