

# THEORETISCHE INFORMATIK UND LOGIK

## 4. Vorlesung: Das Halteproblem und Reduktionen

Markus Krötzsch

Lehrstuhl Wissensbasierte Systeme

TU Dresden, 20. April 2018

# Ankündigung

Die Übungsgruppen am 1. Mai werden verschoben:

- Mittwoch 2.5. in der 5.DS in APB/3027
- Donnerstag 3.5. in der 6.DS in APB/3027

Studierende aus den betroffenen Übungsgruppen sollten nach Möglichkeit die o.g. Ausweichtermine nutzen, können aber auch in eine der anderen Übungsgruppen die in der Woche stattfinden ausweichen.

# LOOP und WHILE, Reprise

# Zusammenfassung LOOP und WHILE

## **LOOP-Programme**

- Terminieren immer
- Können fast alle praktisch relevanten Funktionen berechnen
- Können nicht jede berechenbare Funktion berechnen, z.B. Ackermann-Funktion, Sudan-Funktion, LOOP-Busy-Beaver

## **WHILE-Programme**

- Verallgemeinern LOOP
- Terminieren nicht immer
- Können alle berechenbaren totalen und partiellen Funktionen berechnen

# Die Kraft des LOOP

Auf der vorigen Folie steht: „LOOP-Programme können fast alle praktisch relevanten Funktionen berechnen.“

Stimmt das wirklich?

# Die Kraft des LOOP

Auf der vorigen Folie steht: „LOOP-Programme können fast alle praktisch relevanten Funktionen berechnen.“

Stimmt das wirklich?

**Idee:** Die Schleife **WHILE**  $x \neq 0$  **DO**  $P$  **END** kann mit dem folgenden LOOP-Programm simuliert werden:

```
LOOP max DO
  IF  $x \neq 0$  THEN
    P
  END
END
```

# Die Kraft des LOOP

Auf der vorigen Folie steht: „LOOP-Programme können fast alle praktisch relevanten Funktionen berechnen.“

Stimmt das wirklich?

**Idee:** Die Schleife **WHILE**  $x \neq 0$  **DO**  $P$  **END** kann mit dem folgenden LOOP-Programm simuliert werden:

```
LOOP max DO
  IF  $x \neq 0$  THEN
    P
  END
END
```

wenn man den Wert von  $max$  so setzt, dass er **mindestens** so groß ist wie die maximale Anzahl von Wiederholungen der simulierten **WHILE**-Schleife.

# LOOP kann WHILE simulieren

Erkenntnis: LOOP kann WHILE für beliebig viele Schritte simulieren – man muss nur wissen, wie viele Schritte benötigt werden.

Kann man das ausrechnen?



# LOOP kann WHILE simulieren

**Erkenntnis:** LOOP kann WHILE für beliebig viele Schritte simulieren – man muss nur wissen, wie viele Schritte benötigt werden.

Kann man das ausrechnen? Ja!

Satz: Für ein beliebiges WHILE-Programm  $P$  sei  $\max_P(n_1, \dots, n_k)$  die maximale Anzahl an Schleifendurchläufen, die  $P$  bei der Eingabe  $n_1, \dots, n_k$  abarbeitet, oder undefiniert, wenn  $P$  bei dieser Eingabe nicht terminiert. Diese partielle Funktion  $\max_P : \mathbb{N}^k \rightarrow \mathbb{N}$  ist berechenbar.

**Beweisskizze:** Man kann  $P$  leicht so modifizieren, dass es die Maximalzahl der Schleifendurchläufe bestimmt und ausgibt. □

# LOOP kann WHILE simulieren

**Erkenntnis:** LOOP kann WHILE für beliebig viele Schritte simulieren – man muss nur wissen, wie viele Schritte benötigt werden.

Kann man das ausrechnen? Ja!

Satz: Für ein beliebiges WHILE-Programm  $P$  sei  $\max_P(n_1, \dots, n_k)$  die maximale Anzahl an Schleifendurchläufen, die  $P$  bei der Eingabe  $n_1, \dots, n_k$  abarbeitet, oder undefiniert, wenn  $P$  bei dieser Eingabe nicht terminiert. Diese partielle Funktion  $\max_P : \mathbb{N}^k \rightarrow \mathbb{N}$  ist berechenbar.

**Beweisskizze:** Man kann  $P$  leicht so modifizieren, dass es die Maximalzahl der Schleifendurchläufe bestimmt und ausgibt. □

Wo ist der Haken?

# LOOP kann WHILE simulieren

**Erkenntnis:** LOOP kann WHILE für beliebig viele Schritte simulieren – man muss nur wissen, wie viele Schritte benötigt werden.

Kann man das ausrechnen? Ja!

Satz: Für ein beliebiges WHILE-Programm  $P$  sei  $\max_P(n_1, \dots, n_k)$  die maximale Anzahl an Schleifendurchläufen, die  $P$  bei der Eingabe  $n_1, \dots, n_k$  abarbeitet, oder undefiniert, wenn  $P$  bei dieser Eingabe nicht terminiert. Diese partielle Funktion  $\max_P : \mathbb{N}^k \rightarrow \mathbb{N}$  ist berechenbar.

**Beweisskizze:** Man kann  $P$  leicht so modifizieren, dass es die Maximalzahl der Schleifendurchläufe bestimmt und ausgibt. □

Wo ist der Haken?

Die Funktion  $\max_P$  ist zwar berechenbar, aber im Allgemeinen nicht LOOP-berechenbar.

# Was kann LOOP?

Es gibt aber viele Fälle, in denen man (eine obere Schranke von)  $\max_P$  LOOP-berechnen kann:

Satz: Die folgenden Funktionen sind LOOP-berechenbar:

- $n \cdot x$  für beliebige natürliche Zahlen  $n$
- $x^n$  für beliebige natürliche Zahlen  $n$
- $n^x$  für beliebige natürliche Zahlen  $n$
- $n^{n^{n^{\cdot^{n^x}}}}$  für beliebig hohe Türme von Exponenten  $n$

# Was kann LOOP?

Es gibt aber viele Fälle, in denen man (eine obere Schranke von)  $\max_P$  LOOP-berechnen kann:

Satz: Die folgenden Funktionen sind LOOP-berechenbar:

- $n \cdot x$  für beliebige natürliche Zahlen  $n$
- $x^n$  für beliebige natürliche Zahlen  $n$
- $n^x$  für beliebige natürliche Zahlen  $n$
- $n^{\dots n^x}$  für beliebig hohe Türme von Exponenten  $n$

Korollar: Jeder Algorithmus, der in Zeit  $O(n^{\dots n^x})$  – oder weniger – läuft, berechnet eine LOOP-berechenbare Funktion. Insbesondere sind alle polynomiellen, exponentiellen oder mehrfach exponentiellen Algorithmen in LOOP implementierbar.

# Universalität

# Die Universalmaschine

Eine erste wichtige Beobachtung Turings war, dass TMs stark genug sind um andere TMs zu simulieren:

- Kodiere Turingmaschinen  $\mathcal{M}$  als Wörter  $\text{enc}(\mathcal{M})$
- Konstruiere eine **universelle Turingmaschine**  $\mathcal{U}$ , die  $\text{enc}(\mathcal{M})$  als Eingabe erhält und dann die Berechnung von  $\mathcal{M}$  simuliert

# Schritt 1: Turingmaschinen kodieren

Jede vernünftige Kodierung einer TM  $\mathcal{M} = \langle Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, F \rangle$  ist nutzbar, zum Beispiel die folgende (für DTMs):

- Wir verwenden das Alphabet  $\{0, 1, \#\}$
- Zustände werden in beliebiger Reihenfolge nummeriert (mit Startzustand  $q_0$ ) und binär kodiert:  
 $Q = \{q_0, \dots, q_n\} \rightsquigarrow \text{enc}(Q) = \text{bin}(0)\# \dots \# \text{bin}(n)$
- Wir kodieren auch  $\Gamma$  und die Bewegungsrichtungen  $\{R, L, N\}$  binär
- Ein Übergang  $\delta(q_i, \sigma_n) = \langle q_j, \sigma_m, D \rangle$  wird als 5-Tupel kodiert:  
 $\text{enc}(q_i, \sigma_n) = \text{bin}(i)\# \text{bin}(n)\# \text{bin}(j)\# \text{bin}(m)\# \text{bin}(D)$
- Die Übergangsfunktion wird kodiert als Liste aller dieser Tupel, getrennt mit  $\#$ :  
 $\text{enc}(\delta) = (\text{enc}(q_i, \sigma_n)\#)_{q_i \in Q, \sigma_i \in \Gamma}$
- Insgesamt setzen wir  $\text{enc}(\mathcal{M}) = \text{enc}(Q)\#\#\text{enc}(\Sigma)\#\#\text{enc}(\Gamma)\#\#\text{enc}(\delta)\#\#\text{enc}(F)$

Passend dazu kann man auch beliebige Wörter kodieren:

- Für ein Wort  $w = a_1 \dots a_\ell$  setzen wir  $\text{enc}(w) = \text{bin}(a_1)\# \dots \# \text{bin}(a_\ell)$



## Schritt 2: Die universelle Turingmaschine

Wir definieren die universelle TM  $\mathcal{U}$  als Mehrbandturingmaschine:

- and Eingabeband von  $\mathcal{U}$ : enthält  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\text{enc}(w)$
- and Arbeitsband von  $\mathcal{U}$
- and Speichert den Zustand der simulierten Turingmaschine
- and Arbeitsband der simulierten Turingmaschine

## Schritt 2: Die universelle Turingmaschine

Wir definieren die universelle TM  $\mathcal{U}$  als Mehrbandturingmaschine:

- Eingabeband von  $\mathcal{U}$ : enthält  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\text{enc}(w)$
- Arbeitsband von  $\mathcal{U}$
- Speichert den Zustand der simulierten Turingmaschine
- Arbeitsband der simulierten Turingmaschine

Die Arbeitsweise von  $\mathcal{U}$  ist leicht skizziert:

- $\mathcal{U}$  prüft Eingabe, kopiert  $\text{enc}(w)$  auf Band 4, verschiebt den Kopf auf Band 4 zum Anfang und initialisiert Band 3 mit  $\text{enc}(0)$ .
- In jedem Schritt liest  $\mathcal{U}$  ein (kodierte) Zeichen von der aktuellen Kopfposition auf Band (4), sucht für den simulierten Zustand (Band 3) einen passenden Übergang in  $\text{enc}(\mathcal{M})$  auf Band 1:
  - Übergang gefunden: setze Band 3 auf den neuen Zustand; ersetzt das kodierte Zeichen auf Band 4 durch das neue Zeichen; verschiebe den Kopf auf Band 4 entsprechend
  - Übergang nicht gefunden: nimm Endzustand ein, falls der Zustand von Band 3 Endzustand in  $\text{enc}(\mathcal{M})$  ist; halte

Satz: Es gibt eine **universelle Turingmaschine**  $\mathcal{U}$ , die für Eingaben der Form  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(w)$  das Verhalten der DTM  $\mathcal{M}$  auf  $w$  simuliert:

- Falls  $\mathcal{M}$  auf  $w$  hält, dann hält  $\mathcal{U}$  auf  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(w)$  mit dem gleichen Ergebnis
- Falls  $\mathcal{M}$  auf  $w$  nicht hält, dann hält  $\mathcal{U}$  auf  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(w)$  ebenfalls nicht

Unsere Konstruktion ist für DTMs, die Sprachen erkennen – DTMs, die Funktionen berechnen, können ähnlich simuliert werden.

# Die Theorie der Software

Satz: Es gibt eine **universelle Turingmaschine**  $\mathcal{U}$ , die für Eingaben der Form  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(w)$  das Verhalten der DTM  $\mathcal{M}$  auf  $w$  simuliert:

- Falls  $\mathcal{M}$  auf  $w$  hält, dann hält  $\mathcal{U}$  auf  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(w)$  mit dem gleichen Ergebnis
- Falls  $\mathcal{M}$  auf  $w$  nicht hält, dann hält  $\mathcal{U}$  auf  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(w)$  ebenfalls nicht

Unsere Konstruktion ist für DTMs, die Sprachen erkennen – DTMs, die Funktionen berechnen, können ähnlich simuliert werden.

Praktische Konsequenzen:

- Universalrechner sind möglich
- Wir müssen nicht für jede neue Anwendung einen neuen Computer anschaffen
- Es gibt Software

# Unentscheidbare Probleme und Reduktionen

# Das Halteproblem

Ein klassisches unentscheidbares Problem ist das Halteproblem:

Das **Halteproblem** besteht in der folgenden Frage:

Gegeben eine TM  $\mathcal{M}$  und ein Wort  $w$ ,  
wird  $\mathcal{M}$  für die Eingabe  $w$  jemals anhalten?

# Das Halteproblem

Ein klassisches unentscheidbares Problem ist das Halteproblem:

Das **Halteproblem** besteht in der folgenden Frage:  
Gegeben eine TM  $\mathcal{M}$  und ein Wort  $w$ ,  
wird  $\mathcal{M}$  für die Eingabe  $w$  jemals anhalten?

Wir können das Halteproblem formal als Entscheidungsproblem ausdrücken, wenn wir  $\mathcal{M}$  und  $w$  kodieren:

Das **Halteproblem** ist das Wortproblem für die Sprache

$$\mathbf{P}_{\text{Halt}} = \{\text{enc}(\mathcal{M})\#\text{enc}(w) \mid \mathcal{M} \text{ hält bei Eingabe } w\},$$

wobei  $\text{enc}(\mathcal{M})$  und  $\text{enc}(w)$  geeignete Kodierungen von  $\mathcal{M}$  und  $w$  sind, so dass  $\#$  als Trennwort verwendet werden kann.

**Anmerkung:** Falsch kodierte Eingaben werden hier auch abgelehnt.

# „Beweis“ durch Intuition

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.



# „Beweis“ durch Intuition

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

„**Beweis:**“ Das Gegenteil wäre zu schön um wahr zu sein. Viele ungelöste Probleme könnte man damit direkt lösen.

# „Beweis“ durch Intuition

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

„**Beweis:**“ Das Gegenteil wäre zu schön um wahr zu sein. Viele ungelöste Probleme könnte man damit direkt lösen.

Beispiel: Die Goldbachsche Vermutung (Christian Goldbach, 1742) besagt, dass jede gerade Zahl  $n \geq 4$  die Summe zweier Primzahlen ist. Zum Beispiel ist  $4 = 2 + 2$  und  $100 = 47 + 53$ .

# „Beweis“ durch Intuition

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

„**Beweis:**“ Das Gegenteil wäre zu schön um wahr zu sein. Viele ungelöste Probleme könnte man damit direkt lösen.

Beispiel: Die Goldbachsche Vermutung (Christian Goldbach, 1742) besagt, dass jede gerade Zahl  $n \geq 4$  die Summe zweier Primzahlen ist. Zum Beispiel ist  $4 = 2 + 2$  und  $100 = 47 + 53$ .

Man kann leicht einen Algorithmus  $\mathcal{A}$  angeben, der die Goldbachsche Vermutung systematisch verifiziert, d.h., für alle geraden Zahlen ab 4 testet:

- Erfolg: teste die nächste gerade Zahl
- Misserfolg: terminiere mit Meldung „Goldbach hat sich geirrt!“

Die Frage „Wird  $\mathcal{A}$  halten?“ ist gleichbedeutend mit der Frage „Gilt die Goldbachsche Vermutung nicht?“

Ist die Goldbachsche Vermutung entscheidbar?

# Beweis durch „Diagonalisierung“

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

# Beweis durch „Diagonalisierung“

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

**Beweis:** Per Widerspruch: Wir nehmen an, dass es einen Entscheider  $\mathcal{H}$  für das Halteproblem gibt.

# Beweis durch „Diagonalisierung“

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

**Beweis:** Per Widerspruch: Wir nehmen an, dass es einen Entscheider  $\mathcal{H}$  für das Halteproblem gibt.

Dann kann man eine TM  $\mathcal{D}$  konstruieren, die folgendes tut:

- ① Prüfe, ob die Eingabe eine TM-Kodierung  $\text{enc}(\mathcal{M})$  ist
- ② Simuliere  $\mathcal{H}$  auf der Eingabe  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(\text{enc}(\mathcal{M}))$ , d.h. prüfe, ob  $\mathcal{M}$  auf  $\text{enc}(\mathcal{M})$  hält
- ③ Falls ja, dann gehe in eine Endlosschleife;  
falls nein, dann halte und akzeptiere

# Beweis durch „Diagonalisierung“

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

**Beweis:** Per Widerspruch: Wir nehmen an, dass es einen Entscheider  $\mathcal{H}$  für das Halteproblem gibt.

Dann kann man eine TM  $\mathcal{D}$  konstruieren, die folgendes tut:

- ① Prüfe, ob die Eingabe eine TM-Kodierung  $\text{enc}(\mathcal{M})$  ist
- ② Simuliere  $\mathcal{H}$  auf der Eingabe  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(\text{enc}(\mathcal{M}))$ , d.h. prüfe, ob  $\mathcal{M}$  auf  $\text{enc}(\mathcal{M})$  hält
- ③ Falls ja, dann gehe in eine Endlosschleife;  
falls nein, dann halte und akzeptiere

Akzeptiert  $\mathcal{D}$  die Eingabe  $\text{enc}(\mathcal{D})$ ?



# Beweis durch „Diagonalisierung“

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

**Beweis:** Per Widerspruch: Wir nehmen an, dass es einen Entscheider  $\mathcal{H}$  für das Halteproblem gibt.

Dann kann man eine TM  $\mathcal{D}$  konstruieren, die folgendes tut:

- ① Prüfe, ob die Eingabe eine TM-Kodierung  $\text{enc}(\mathcal{M})$  ist
- ② Simuliere  $\mathcal{H}$  auf der Eingabe  $\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(\text{enc}(\mathcal{M}))$ , d.h. prüfe, ob  $\mathcal{M}$  auf  $\text{enc}(\mathcal{M})$  hält
- ③ Falls ja, dann gehe in eine Endlosschleife;  
falls nein, dann halte und akzeptiere

Akzeptiert  $\mathcal{D}$  die Eingabe  $\text{enc}(\mathcal{D})$ ?

$\mathcal{D}$  hält und akzeptiert      genau dann wenn       $\mathcal{D}$  nicht hält

Widerspruch.

□

# Beweis durch Reduktion

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

# Beweis durch Reduktion

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

**Beweis:** Nehmen wir an, das Halteproblem wäre entscheidbar.

# Beweis durch Reduktion

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

**Beweis:** Nehmen wir an, das Halteproblem wäre entscheidbar.

Ein Algorithmus:

- Eingabe: (binärkodierte) natürliche Zahl  $k$
- Iteriere über alle Turingmaschinen  $M$  mit  $k$  Zuständen über dem Arbeitsalphabet  $\{\mathbf{x}, \sqcup\}$ :
  - Entscheide ob  $M$  bei leerer Eingabe  $\epsilon$  hält  
(möglich, wenn das Halteproblem entscheidbar ist)
  - Falls ja, dann simuliere  $M$  auf der leeren Eingabe und zähle nach der Terminierung von  $M$  die  $\mathbf{x}$  auf dem Band  
(möglich, da es universelle Turingmaschinen gibt)
- Ausgabe: die maximale Zahl der geschriebenen  $\mathbf{x}$ .

# Beweis durch Reduktion

Satz: Das Halteproblem  $P_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

**Beweis:** Nehmen wir an, das Halteproblem wäre entscheidbar.

Ein Algorithmus:

- Eingabe: (binärkodierte) natürliche Zahl  $k$
- Iteriere über alle Turingmaschinen  $M$  mit  $k$  Zuständen über dem Arbeitsalphabet  $\{\mathbf{x}, \sqcup\}$ :
  - Entscheide ob  $M$  bei leerer Eingabe  $\epsilon$  hält  
(möglich, wenn das Halteproblem entscheidbar ist)
  - Falls ja, dann simuliere  $M$  auf der leeren Eingabe und zähle nach der Terminierung von  $M$  die  $\mathbf{x}$  auf dem Band  
(möglich, da es universelle Turingmaschinen gibt)
- Ausgabe: die maximale Zahl der geschriebenen  $\mathbf{x}$ .

Dieser Algorithmus würde die Busy-Beaver-Funktion  $\Sigma : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  berechnen.

Wir wissen, dass das unmöglich ist – Widerspruch.

□

# Turing-Reduktionen

Unser Beweis konstruiert den Algorithmus für ein Problem (Busy Beaver) durch Aufruf von Subroutinen für ein anderes (Halteproblem)

# Turing-Reduktionen

Unser Beweis konstruiert den Algorithmus für ein Problem (Busy Beaver) durch Aufruf von Subroutinen für ein anderes (Halteproblem)

Diese Idee lässt sich verallgemeinern:

Ein Problem **P** ist **Turing-reduzierbar** auf ein Problem **Q** (in Symbolen:  $P \leq_T Q$ ), wenn man **P** mit einem Programm lösen kann, welches ein Programm für **Q** als Unterprogramm aufrufen darf.

**Anmerkung:** Das ist etwas informell. Eine ganz formelle Definition verwendet den Begriff des **Orakels** für Turingmaschinen.

# Turing-Reduktionen

Unser Beweis konstruiert den Algorithmus für ein Problem (Busy Beaver) durch Aufruf von Subroutinen für ein anderes (Halteproblem)

Diese Idee lässt sich verallgemeinern:

Ein Problem **P** ist **Turing-reduzierbar** auf ein Problem **Q** (in Symbolen:  $P \leq_T Q$ ), wenn man **P** mit einem Programm lösen kann, welches ein Programm für **Q** als Unterprogramm aufrufen darf.

**Anmerkung:** Das ist etwas informell. Eine ganz formelle Definition verwendet den Begriff des **Orakels** für Turingmaschinen.

Beispiel: Unser Beweis basiert auf einer Turing-Reduktion der Berechnung der Busy-Beaver-Funktion auf das Halteproblem.



# Turing-Reduktionen: Beispiel

Beispiel: Das Nicht-Halteproblem  $\overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}}$ , ist definiert als

$$\overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}} = \{\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(w) \mid \mathcal{M} \text{ hält nicht bei Eingabe } w\}$$

$\overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}}$  ist Turing-reduzierbar auf  $\mathbf{P}_{\text{Halt}}$ : (1) Prüfe Eingabeformat, (2) entscheide Halteproblem, (3) invertiere Ergebnis.

Analog kann auch  $\mathbf{P}_{\text{Halt}}$  auf  $\overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}}$  Turing-reduziert werden.

# Turing-Reduktionen: Beispiel

Beispiel: Das Nicht-Halteproblem  $\overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}}$ , ist definiert als

$$\overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}} = \{\text{enc}(\mathcal{M})\#\#\text{enc}(w) \mid \mathcal{M} \text{ hält nicht bei Eingabe } w\}$$

$\overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}}$  ist Turing-reduzierbar auf  $\mathbf{P}_{\text{Halt}}$ : (1) Prüfe Eingabeformat, (2) entscheide Halteproblem, (3) invertiere Ergebnis.

Analog kann auch  $\mathbf{P}_{\text{Halt}}$  auf  $\overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}}$  Turing-reduziert werden.

Daraus ergibt sich:

Satz: Das Nicht-Halteproblem  $\overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}}$  ist unentscheidbar.

# $\epsilon$ -Halten

Sonderfälle des Halteproblems sind in der Regel nicht einfacher:

Das  $\epsilon$ -Halteproblem besteht in der folgenden Frage:  
Gegeben eine TM  $\mathcal{M}$ ,  
wird  $\mathcal{M}$  für die leere Eingabe  $\epsilon$  jemals anhalten?

# $\epsilon$ -Halten

Sonderfälle des Halteproblems sind in der Regel nicht einfacher:

Das  $\epsilon$ -Halteproblem besteht in der folgenden Frage:  
Gegeben eine TM  $\mathcal{M}$ ,  
wird  $\mathcal{M}$  für die leere Eingabe  $\epsilon$  jemals anhalten?

Satz: Das  $\epsilon$ -Halteproblem ist unentscheidbar.

# $\epsilon$ -Halten

Sonderfälle des Halteproblems sind in der Regel nicht einfacher:

Das  $\epsilon$ -Halteproblem besteht in der folgenden Frage:

Gegeben eine TM  $\mathcal{M}$ ,

wird  $\mathcal{M}$  für die leere Eingabe  $\epsilon$  jemals anhalten?

Satz: Das  $\epsilon$ -Halteproblem ist unentscheidbar.

**Beweis:** Angenommen das Problem wäre entscheidbar.

Ein Algorithmus:

- Eingabe: Eine Turingmaschine  $\mathcal{M}$  und ein Wort  $w$ .
- Konstruiere eine TM  $\mathcal{M}_w$ , die zwei Schritte ausführt:
  - ① Lösche das Eingabeband und fülle es mit dem Wort  $w$
  - ② Verarbeite diese Eingabe wie  $\mathcal{M}$
- Entscheide das  $\epsilon$ -Halteproblem für  $\mathcal{M}_w$ .
- Ausgabe: Ergebnis des  $\epsilon$ -Halteproblems

# $\epsilon$ -Halten

Sonderfälle des Halteproblems sind in der Regel nicht einfacher:

Das  $\epsilon$ -Halteproblem besteht in der folgenden Frage:  
Gegeben eine TM  $\mathcal{M}$ ,  
wird  $\mathcal{M}$  für die leere Eingabe  $\epsilon$  jemals anhalten?

Satz: Das  $\epsilon$ -Halteproblem ist unentscheidbar.

**Beweis:** Angenommen das Problem wäre entscheidbar.

Ein Algorithmus:

- Eingabe: Eine Turingmaschine  $\mathcal{M}$  und ein Wort  $w$ .
- Konstruiere eine TM  $\mathcal{M}_w$ , die zwei Schritte ausführt:
  - ① Lösche das Eingabeband und fülle es mit dem Wort  $w$
  - ② Verarbeite diese Eingabe wie  $\mathcal{M}$
- Entscheide das  $\epsilon$ -Halteproblem für  $\mathcal{M}_w$ .
- Ausgabe: Ergebnis des  $\epsilon$ -Halteproblems

Dies würde das Halteproblem entscheiden – Widerspruch.

□

# Beweistechniken im Vergleich

Wir haben zwei ähnliche Unentscheidbarkeitsbeweise gesehen:

## Halteproblem

- Reduktion der Busy-Beaver-Funktion
- Algorithmus ruft Subroutine für Halteproblem exponentiell oft auf
- Ausgabe wird durch weitere TM-Simulationen berechnet

↪ Turing-Reduktion!

## $\epsilon$ -Halteproblem

- Reduktion des Halteproblems
- Algorithmus ruft Subroutine für  $\epsilon$ -Halteproblem immer genau einmal auf
- Ausgabe ist das Ergebnis der  $\epsilon$ -Halteproblem-Routine

↪ Turing-Reduktion?

# Many-One-Reduktionen

**Idee:** Beim  $\epsilon$ -Halteproblem verwenden wir das Halteproblem nicht als Subroutine eines komplexen Programms, sondern wir formen unser Problem in ein Halteproblem um

Eine berechenbare totale Funktion  $f : \Sigma^* \rightarrow \Sigma^*$  ist eine **Many-One-Reduktion** von einer Sprache **P** auf eine Sprache **Q** (in Symbolen:  $\mathbf{P} \leq_m \mathbf{Q}$ ), wenn für alle Wörter  $w \in \Sigma^*$  gilt:

$$w \in \mathbf{P} \quad \text{genau dann wenn} \quad f(w) \in \mathbf{Q}$$



# Many-One-Reduktionen

**Idee:** Beim  $\epsilon$ -Halteproblem verwenden wir das Halteproblem nicht als Subroutine eines komplexen Programms, sondern wir formen unser Problem in ein Halteproblem um

Eine berechenbare totale Funktion  $f : \Sigma^* \rightarrow \Sigma^*$  ist eine **Many-One-Reduktion** von einer Sprache **P** auf eine Sprache **Q** (in Symbolen:  $\mathbf{P} \leq_m \mathbf{Q}$ ), wenn für alle Wörter  $w \in \Sigma^*$  gilt:

$$w \in \mathbf{P} \quad \text{genau dann wenn} \quad f(w) \in \mathbf{Q}$$

Beispiel: Die folgende Funktion definiert eine Many-One-Reduktion vom Halteproblem auf das  $\epsilon$ -Halteproblem:

$$f(v) = \begin{cases} \text{enc}(\mathcal{M}_w) & \text{falls } v = \text{enc}(\mathcal{M})\#\text{enc}(w) \text{ für eine TM } \mathcal{M} \\ \# & \text{falls die Eingabe nicht korrekt kodiert ist} \end{cases}$$

Dabei ist  $\mathcal{M}_w$  die TM aus dem Beweis.

# Entscheidbarkeit durch Reduktion

Das folgende Resultat drückt die wesentliche Idee hinter Reduktionen aus:

Satz: Wenn  $\mathbf{P} \leq_m \mathbf{Q}$  und  $\mathbf{Q}$  entscheidbar ist, dann ist auch  $\mathbf{P}$  entscheidbar.

**Beweis:** Die Reduktion liefert einen Entscheidungsalgorithmus. □

# Entscheidbarkeit durch Reduktion

Das folgende Resultat drückt die wesentliche Idee hinter Reduktionen aus:

Satz: Wenn  $P \leq_m Q$  und  $Q$  entscheidbar ist, dann ist auch  $P$  entscheidbar.

**Beweis:** Die Reduktion liefert einen Entscheidungsalgorithmus. □

Eigentlich benutzen wir bisher vor allem die Umkehrung:

Satz: Wenn  $P \leq_m Q$  und  $P$  unentscheidbar ist, dann ist auch  $Q$  unentscheidbar.

# Many-One vs. Turing

# Many-One vs. Turing

Many-One-Reduktionen sind schwächer als Turing-Reduktionen:

Satz: Jede Many-One-Reduktion kann als Turing-Reduktion ausgedrückt werden.

**Beweis:** Die Turing-Reduktion ergibt sich, wenn man die (berechenbare) Many-One-Reduktionsfunktion als Teil einer TM implementiert.

□

# Many-One vs. Turing

Many-One-Reduktionen sind schwächer als Turing-Reduktionen:

Satz: Jede Many-One-Reduktion kann als Turing-Reduktion ausgedrückt werden.

**Beweis:** Die Turing-Reduktion ergibt sich, wenn man die (berechenbare) Many-One-Reduktionsfunktion als Teil einer TM implementiert.  $\square$

Satz: Es gibt Probleme  $\mathbf{P}$  und  $\mathbf{Q}$ , für die  $\mathbf{P} \leq_T \mathbf{Q}$  gilt, aber nicht  $\mathbf{P} \leq_m \mathbf{Q}$ .

**Beweis:** Wir haben bereits gesehen, dass  $\mathbf{P}_{\text{Halt}} \leq_T \overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}}$ . Aber es gilt nicht  $\mathbf{P}_{\text{Halt}} \leq_m \overline{\mathbf{P}}_{\text{Halt}}$  – wir werden in der nächsten Vorlesung sehen, warum nicht.  $\square$

# Zusammenfassung und Ausblick

LOOP-Programme können wirklich fast alle praktisch relevanten Probleme lösen

Durch Reduktionen können wir aus der (Un)Lösbarkeit eines Problems die (Un)Lösbarkeit eines anderen ableiten

Turing-Reduktionen  $P \leq_T Q$  verwenden die Lösung von  $Q$  als Subroutine in einem Algorithmus für  $P$

Many-One-Reduktionen  $P \leq_m Q$  formen eine Problemstellung für  $P$  in eine Problemstellung für  $Q$  um

Was erwartet uns als nächstes?

- Mehr zu Semi-Entscheidbarkeit
- Ein unentscheidbares Problem von Emil Post ...
- ... und unendlich viele von Henry Gordon Rice