

Teoria da Computação

Prof. Diego Buchinger diego.buchinger@outlook.com diego.buchinger@udesc.br



Complexidade de Espaço



Introdução

O espaço requerido para computar também é importante

- Podemos classificar problemas de acordo com a sua complexidade de espaço
- A complexidade de espaço compartilha muitas das características da complexidade de tempo
- É usual utilizar a notação assintótica e o modelo de máquinas de Turing para medir o custo de armazenamento de algoritmos

A complexidade de espaço f(n) é o número máximo de células de fita que M visita sobre qualquer entrada de comprimento n. Dizemos que uma MT determinística M que para sobre todas as entradas roda [executa] em espaço f(n).



Introdução

Para uma MT não-determinística M na qual todos os ramos param sobre todas as entradas, sua complexidade de espaço f(n) é o número máximo de células de fita que M visita sobre qualquer ramo de computação, para qualquer entrada de tamanho n.

Assim, são determinadas duas classes de complexidade de espaço:

- $SPACE(f(n)) = \{ L \mid L \text{ \'e uma linguagem decidida por uma MT determinística de espaço O(f(n)) } \}$
- $NSPACE(f(n)) = \{ L \mid L \text{ \'e uma linguagem decidida por uma} MT \text{ não determinística de espaço O(f(n))} \}$



Exemplo SPACE

Com relação a tempo, foi mostrado que SAT ∈ NP-Completo. Contudo, com relação à tempo, SAT pode ser resolvido com um algoritmo de espaço linear!

• **Espaço** parece ser "mais poderoso" do que **tempo**, porque o primeiro pode ser reusado, ao passo que o segundo não.

M1 = "Sobre a entrada $\langle \phi \rangle$, onde ϕ é uma fórmula booleana:

- **1.** Para cada atribuição de verdade às variáveis x_1, \dots, x_m de ϕ :
- **1.1.** Calcula o valor de ϕ naquela atribuição de verdade.
- **2.** Se ϕ alguma vez teve valor 1 (V), aceite; se não, rejeite."

$$SAT \in SPACE(O(n))$$



Exemplo NSPACE

Testar se um AFN aceita todas as cadeias $TODAS_{AFN} = \{\langle A \rangle \mid A \in um \ AFN \ e \ L(A) = \Sigma^* \}$

• Existe um algoritmo de **espaço linear** não-determinístico que decide o complemento dessa linguagem: $\overline{TODAS_{AFN}}$.

(usar não-determinismo para adivinhar uma cadeia que é rejeitada e espaço linear para guardar em quais estados o AFN poderia estar em cada momento)

N= "Sobre a entrada $\langle M \rangle$, onde M é um AFN:

- 1. Coloque um marcador sobre o estado inicial do AFN.
- **2.** Repita 2^q vezes, onde q é o número de estados de M:
- **2.1.** Escolha não deterministicamente um símbolo de entrada e modifique as posições dos marcadores sobre os estados de *M* para simular a leitura daquele símbolo.
- **3.** Se um marcador, em algum momento, for colocado sobre um estado de aceitação, *rejeite*; caso contrário, *aceite*."



Exemplo NSPACE

Testar se um AFN aceita todas as cadeias $TODAS_{AFN} = \{\langle A \rangle \mid A \in um \ AFN \ e \ L(A) = \Sigma^* \}$

• Existe um algoritmo de **espaço linear** não-determinístico que decide o complemento dessa linguagem: $\overline{TODAS_{AFN}}$.

(usar não-determinismo para adivinhar uma cadeia que é rejeitada e espaço linear para guardar em quais estados o AFN poderia estar em cada momento)

N= "Sobre a entrada $\langle M \rangle$, onde M é um AFN:

1. Coloque um m

2. Repita 2^q vez

e modifique de *M* para s

3. Se um marc um estado de

NOTA: se M aceita quaisquer cadeias, ele deve aceitar uma de comprimento no máximo 2^q; isso porque, em uma cadeia mais longa, a localização dos marcadores apenas se repetiriam.

apenas se repetiriam.



Máquinas determinísticas parecem necessitar de um tempo exponencial para simular máquinas não-determinísticas, contudo, necessitam uma quantidade surpreendentemente pequena de espaço para realizar esta simulação!

- **Abordagem 1**: simulação de cada ramo de computação exige espaço exponencial.

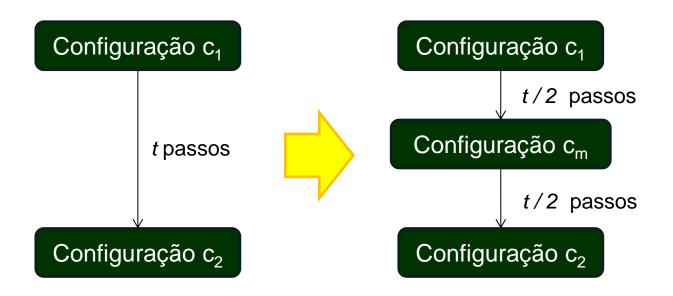
Teorema de Savitch

Para qualquer função $f: N \to R^+$, onde $f(n) \ge n$, $NSPACE(f(n)) \subseteq SPACE(f^2(n))$

- **Abordagem 2**: res. baseada no problema da originabilidade – dadas duas configurações, c_1 e c_2 , e um número t, decidir se é possível partir de c_1 e chegar em c_2 com t passos.



- **Abordagem 2**: problema da originabilidade



Aplicamos um algoritmo recursivo que busca em cada passo uma configuração intermediária c_m . A reutilização do espaço para cada um dos dois testes recursivos permite uma economia significativa de espaço!



- **Abordagem 2**: problema da originabilidade

ORIGINAR = "Sobre a entrada c_1 , c_2 e t:

- **1.** Se t = 1, então teste diretamente se $c_1 = c_2$ ou se c_1 origina c_2 em um passo conforme as regras de M. Aceite se um dos testes for bem-sucedido; rejeite se ambos falharem.
- **2.** Se t > 1, então para cada configuração c_m de M sobre w usando espaço f(n):
- **2.1.** Rode $ORIGINAR(c_1, c_m, \frac{t}{2})$
- **2.2.** Rode *ORIGINAR*(c_m , c_2 , $\frac{t}{2}$)
- **2.3.** Se ambos os passos 3 e 4 aceitam, então *aceite*.
- 3. Se não houve aceitação, rejeite.

N ="Sobre a entrada w:

1. Dê como saída o resultado $ORIGINAR(c_{inicial}, c_{aceita}, 2^{df(n)})$

d é uma constante que garante que M não tenha mais do que 2^{df(n)} configurações



- **Abordagem 2**: problema da originabilidade
- Este algoritmo precisa de espaço para armazenar a pilha de recursão, sendo que cada nível usa O(f(n)) para armazenar uma configuração.
- A profundidade da recursão é log t, onde t é o tempo máximo que a máquina não-determinista pode usar. Para uma MT determinística temos $t = 2^{O(f(n))} \rightarrow \log t = O(f(n))$

$$O(f(n)) \times O(f(n)) = O(f^2(n))$$



Classes de Problemas

Por analogia as classes P e NP, temos as classes:

Definição: PSPACE é a classe de linguagens que são decidíveis em espaço polinomial sobre uma MT determinística.

$$PSPACE = \bigcup_{k} SPACE(n^{k})$$

Definição: NPSPACE é a classe de linguagens que são decidíveis em espaço polinomial sobre uma MT não-determinística.

$$NPSPACE = \bigcup_{k} NSPACE(n^k)$$



Classes de Problemas

Por analogia as classes P e NP, temos as classes:

Definição: PSPACE é a classe de linguagens que são decidíveis

em espaço

Considerando o **teorema de Savitch**, podemos afirmar algo sobre a relação entre **PSPACE** e **NPSPACE**?

 $PSPACE \subseteq NPSPACE$ $PSPACE \supseteq NPSPACE$ PSPACE = NPSPACE

Definição:

são decidíveis

a.

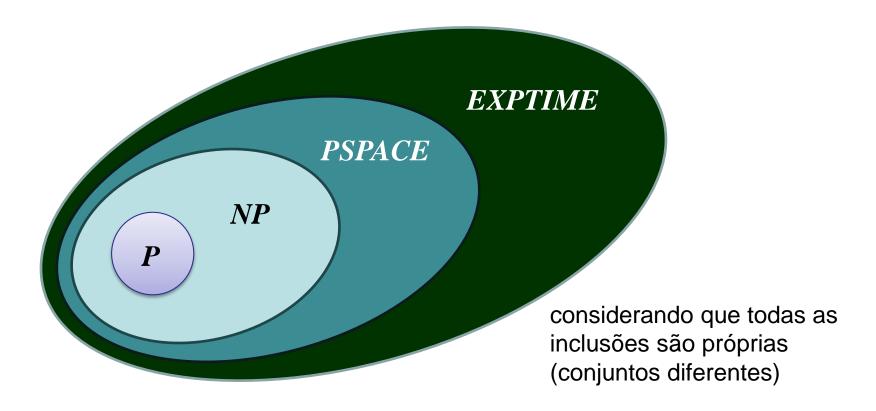
em espaço polinomial sobre uma MT nao-determinística.

$$NPSPACE = \bigcup_{k} NSPACE(n^k)$$



Classes de Problemas

Relacionando classes de problemas em relação a tempo e espaço: $P \subseteq NP \subseteq PSPACE = NPSPACE \subseteq EXPTIME$





De modo análogo à NP-Completude existe PSPACE-Completude

Uma linguagem B é **PSPACE-completa** se ela:

- 1. B está em PSPACE;
- 2. Toda linguagem A em PSPACE é redutível em tempo polinomial a B (A \leq_p B).

Se somente a condição (2) é satisfeita, então dizemos que B é **PSPACE-difícil**

OBS: as reduções devem ser feitas em tempo polinomial e não em espaço polinomial. O objetivo da redução é transformar um problema em outro de maneira fácil e rápida (e ao fazer isso, o espaço também só pode crescer de forma polinomial)

Exemplos de problemas PSPACE-completo:

- ➤ TQBF True Quantified Boolean Formula
 Fórmulas Booleanas Completamente Quantificada Verdadeira
 Similar ao SAT mas usando os quantificadores ∀ e ∃
- Estratégias Vencedoras para Jogos:

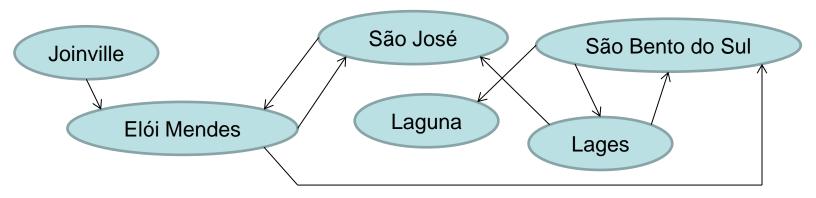
 Computar se existe uma sequência de passos que sempre vence um jogo (jogo da velha, damas, xadrez)
 - ❖ JOGO-da-FÓRMULA: idem ao TQBF onde um jogador escolhe o valor para uma variável por vez:

$$\exists x_1 \ \forall x_2 \ \exists x_3 \ [(x_1 \lor x_2) \land (x_2 \lor x_3) \land (\overline{x_2} \lor \overline{x_3})]$$



Exemplos de problemas PSPACE-completo:

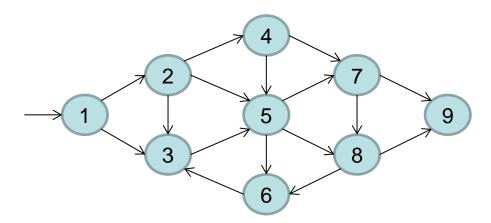
- Estratégias Vencedoras para Jogos:
 - ❖ Geografia Generalizada: um jogador escolhe um nome de cidade por vez, mas o nome da próxima cidade deve iniciar com a última letra da última cidade dita. Um mesmo nome não pode ser repetido. Quem não souber continuar na sua vez, perde.



Exemplos de problemas PSPACE-completo:

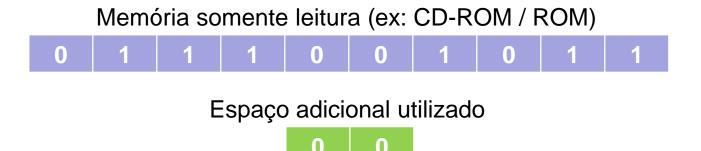
- Estratégias Vencedoras para Jogos:
 - Geografia Generalizada:

Existe alguma estratégia vencedora para o Jogador 1, se existem apenas dois jogadores jogando?





- Qualquer algoritmo que precisa realizar a leitura da entrada possui uma complexidade de **tempo** no mínimo linear $[\Omega(n)]$
- Com relação a complexidade de **espaço**, esse requisito muitas vezes não é necessário, sendo utilizado uma quantidade *sublinear* de espaço.
- Este tipo de problema exige o uso de MT de duas fitas:





Definição: L é a classe de linguagens que são decidíveis em espaço logarítmico em uma MT determinística.

$$L = SPACE(\log n)$$

Definição: NL é a classe de linguagens que são decidíveis em espaço logarítmico em uma MT não-determinística.

$$NL = NSPACE(\log n)$$



Exemplo L: $A = \{0^k 1^k \mid k \ge 0\}$

Já vimos diversas soluções para este problema (M_1, M_2, M_3) [Lembre-se que a fita 1 é somente leitura!]

 M_3 = "Sobre a cadeia de entrada w:

- 1. Faça uma varredura na fita e <u>rejeite</u> se algum 0 for encontrado à direita de algum 1.
- 2. Faça uma varredura nos 0s sobre a fita 1 até o primeiro 1. Ao mesmo tempo, copie os 0s para a fita 2.
- 3. Faça uma varredura nos 1s sobre a fita 1 até o final da entrada. Para cada 1 lido sobre a fita 1, corte um 0 sobre a fita 2. Se todos os 0s estiverem cortados antes que todos os 1s sejam lidos, *rejeite*.
- 4. Se todos os 0s tiverem sido cortados, <u>aceite</u>. Se restar algum 0, <u>rejeite</u>. Usa espaço linear -[0(n)]



Exemplo L: $A = \{0^k 1^k \mid k \ge 0\}$

Já vimos diversas soluções para este problema (M_1, M_2, M_3) [Lembre-se que a fita 1 é somente leitura!]

 M_3 = "Sobre a cadeia de entrada w:

- 1. Faça uma varredura na fita e <u>rejeite</u> se algum 0 for encontrado à direita de algum 1.
- 2. Faça uma varredura nos 0s sobre a fita 1 até o primeiro 1. Ao mesmo tempo, conte (somando), em binário, o número de 0s encontrados.
- 3. Faça uma varredura nos 1s sobre a fita 1 até o final da entrada. Para cada 1 lido sobre a fita 1, subtraia um na fita 2. Se a fita 2 possuir apenas um zero e for lido um 1 na fita 1, *rejeite*.
- 4. Se a fita 2 tiver apenas um zero, <u>aceite</u>, caso contrário, <u>rejeite</u>.

Usa espaço linear - [$O(\log n)$]



Exemplo NL: $CAM = \{\langle G, s, t \rangle \mid G \text{ \'e um grafo direcionado que tem um caminho direcionado de s para t}\}$

*Obs: queremos saber apenas se existe um caminho

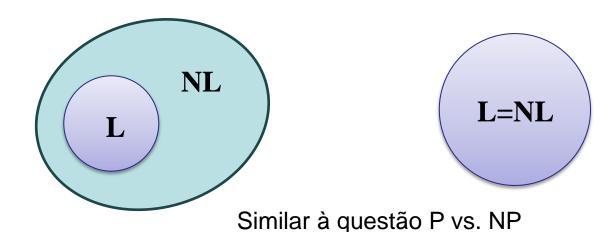
- CAM está em P
- Não se sabe se CAM está em L
- Mas sabe-se que CAM está em NL
 - A MTN M adivinha não deterministicamente os nós que fazem parte de um caminho de s para t
 - A máquina registra somente a posição do nó atual a cada passo na fita de trabalho
 - Se M atinge t, então aceite; caso rode por m passos e não chegue em t, então rejeite;



O teorema de Savitch afirma que podemos converter MTs nãodeterminísticas para MTs determinísticas aumentando a complexidade de espaço de forma quadrática, desde que $f(n) \ge n$

Isso também é verdade se $f(n) \ge \log n$ sendo que precisamos armazenar no máximo $\log(n2^{Of(n)})$

L vs. NL





NL-Completude

O problema $CAM \in L$?

Não sabemos provar que sim nem que não.

Novamente buscamos agrupar os problemas mais difíceis em NL e nos focar apenas nestes para demonstrar alguma relação.

- Os problemas mais difíceis em NL são denominados de problemas NL-Completos
- Todo problema em NL pode ser reduzido aos problemas NL-Completos com *espaço log* (não mais em tempo polinomial!)

 $A \leq_L B \equiv A$ é redutível em espaço log à B



NL-Completude

Definição: uma linguagem B é NL-Completa se:

- 1. $B \in NL$
- 2. Toda A em NL é redutível em espaço log à B.

Se qualquer linguagem NL-Completa está em L, então L = NL

➤ CAM é NL-Completa



