

CHAPTER 6

将语言划分为可判定与不可判定两类，固然有助于我们认清问题的难度，但是无疑太过粗糙。在可判定的语言之中，是否有些语言比另一些更「难」判定？~~哪~~，判定一门语言所耗时间及存储代价是否高于另一门语言？这个问题的解答必须依赖于对「复杂性」的精确刻画。自本章起，我们便来建立一套完整的体系。

欲度量「复杂性」，最容易想到的两个维度便是时间与空间——判定一门语言要花费多少时间、占用多少存储空间？当然，可以有许多别的维度，例如 TM 含有多少状态，改变了多少次存储单元，等等。但事实上，在一个维度上深究以后，往往可将研究方法

移植到其它维度，因而我们仅将笔墨花在研究时间复杂性与空间复杂性上。本章研究前者。

凡是研究一个对象，必须得统一标准，研究时间复杂性亦然。什么是时间？是在什么模型上花费的时间？这些都是须达成共识的。

~~def~~ 运行时间.

设 M 是一台 TM（或多带 TM），那么 M 在输入 w 时计算流程之长度 称为 M 在 w 下的运行时间。

设 N 是一台非确定 TM，那么 N 在输入 w 时，所有计算流程中 最长 的长度 称为 N 在 w 下的运行时间。

remark. 为何 N 的运行时间之定义如此奇异呢？若结合 N 的接纳/拒绝原则来看，则显得非常合理： N 接纳 $w \Leftrightarrow \exists$ 计算

流程便终态为 $\$_{accept}$ ，也就是说，不等到所有分支都结束，我们就不能 100% 肯定 N 是否接纳 w 。从而上面的定义的「运行时间」意义为能够确定 N 是否接受 w 的最长时间，让 N 的计算结果尘埃落定的时间。

以上定义真的绝对合理吗？可以说 是，也可以说 不是。一方面，它很形象地刻画了 TM 运转的场景——如同钟表一样过一秒转移一步。另一方面，它又隐含了这种假设：无论每步转移做何工作是轻松（比如仅仅右移读写头）还是繁复（比如将存储单元改写以后再移读写头），耗时都是一样的。

为此，我们要说：它相当合理，但不完美，可能与现实有一点差距。不过，为了让讨论不那么繁琐，有误差就有误差；更何况，后面我们还会看到，这点误差

差根本不影响我们对于「P类」和「NP类」的定义。

运行时间是与输入 w 相关的。为简化之，我们有如下定义：

def 时间复杂度.

设 M 是一台 TMy /多带 Tm / NTM 。定义函数 $T: \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$

$$T(n) := \max_{w: |w|=n} (M \text{ 在 } w \text{ 下的运行时间})$$

称 $T(n)$ 为 M 的时间复杂度。

remark. 该定义充满了悲观色彩，故可称为「最坏情形时间复杂度」。我们可定义更为乐观的「平均时间复杂度」： $T(n) = \frac{\sum_{|w|=n} (M \text{ 在 } w \text{ 下的运行时间})}{\sum n}$

值得说明的是，对于同一门语言 A ，我们可以造出无数种 TMy /多带 Tm / NTM 来识别 A ，其时间复杂度可以各不相同。

用聪明办法比用笨办法来得快，那是自然的；借助不确定性使计算加速，也是极可能的。所谓「时间复杂度」，是对于一台给定机器的效率度量，而根本无关乎语言的难度。欲度量后者，则要**把具体的机器给「抽离掉」**：

def TIME($f(n)$) 语言类。

$\text{TIME}(f(n)) := \{ \text{语言 } A \mid \exists \text{TM } M : L(M) = A$
且 M 的时间复杂度 $T(n) = O(f(n)) \}$

def k-TIME($f(n)$) 语言类。

$k\text{-TIME}(f(n)) := \{ \text{语言 } A \mid \exists k \text{ 带 TM } M : L(M) = A$
且 M 的时间复杂度 $T(n) = O(f(n)) \}$

def NTIME($f(n)$) 语言类。

$\text{NTIME}(f(n)) := \{ \text{语言 } A \mid \exists \text{NTM } N : L(N) = A$
且 N 的时间复杂度 $T(n) = O(f(n)) \}$

为什么这样就能度量语言的**时间复杂性**呢？试想语言 $A \in \text{TIME}(n^2)$ ，语言 ~~$B \in \text{TIME}(n^2)$~~ $B \notin \text{TIME}(n^2)$ ，那么在 n 较大时，即便用最聪明的办法判定 B ，时间开销也大于用最聪明办法判定 A 的开销，从而可以说： B 确实比 A 有着更高的时间复杂性。

e.g. 设 $B := \{0^n 1^n \mid n \in \mathbb{N}\}$, $A := \{0^n \mid n \in \mathbb{N}\}$
我们可用笨办法来判定 B :

- 1° 找到一个 0，就去右侧匹配一个 1，再找
- 2° 直至 0 与 1 匹配完毕。若恰好个数相等，则接纳；否则拒绝。

显然其时间复杂度 $T(n) = O(n^2)$ ，从而 $B \in \text{TIME}(n^2)$.

我们也可用聪明办法来判定 B :

- 1° 重复以下步骤直至 0 或 1 耗尽:
 - (1) 将 0 减半 ($\cancel{\times} 0 \cancel{\times} 0 \dots$)
 - (2) 将 1 减半 ($\cancel{\times} 1 \cancel{\times} 1 \dots$)
 - (3) 若 0 与 1 个数奇偶性相同则继续，否则拒绝。

经简单分析可知其时间复杂度 $T(n) = O(n \log n)$,
从而 $B \in \text{TIME}(n \log n)$ 。即可证明这是最有效的方法。

由此可见不同方法通过同一门语言的时间复杂度是不同的；时间复杂度只是具体某种方法的效率度量。

再来看 A。虽然可以找到一种时间复杂度为 $O(n)$ 的机器来判定 A。当然，也可以设计出某台更慢的机器来判定 A，比如说先原地打转 $O(n^3)$ 步再干正事。

在比较语言 A 与 B 的时间复杂性时，显然不能拿 B 的聪明方法去和 A 的笨方法比，否则将得出「A 难于 B」的荒谬结果。我们必须以 B 最聪明的方法 ($O(n \log n)$) 比上 A 中某方法 ($O(n)$)，若前者仍难于后者，则确实证实了「B 难于 A」。这便是我们定义 TIME、k-TIME、NTIME 语言类的缘由。

下面，我们来找三者间的关系。

Theorem 1 若 $A \in k\text{-TIME}(f(n))$, 则
 $A \in \text{TIME}(f^2(n))$.

proof. $A \in k\text{-TIME}(f(n))$

$\Rightarrow \exists k\text{-TM } M: L(M) = A$ 且

M 的时间复杂度 $T(n) = O(f(n))$.

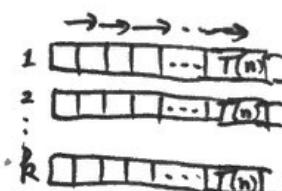
由于每一步转移只能移动一格，
所以 M 运行时至多只碰到第 $T(n)$ 个
存储单元。

下面，我们用 Chapter 2
Theorem 2 的方法，构造

$TM M'$ 以模拟 M 的行为。

由于 M 每步转移一步， M' 均要往返于
存储单元之间（至多 $kT(n)+c$ 个），
故要花费 $O(f(n))$ 步骤。又因为
M 共有 $T(n) = O(f(n))$ 步，故 M' 共有
 $O(f(n)) \cdot O(f(n)) = O(f^2(n))$ 步

$\Rightarrow A \in \text{TIME}(f^2(n))$. ■



Theorem 2 若 $A \in \text{NTIME}(f(n))$, 则

$$A \in \text{TIME}(\mathcal{O}(f(n)))$$

proof. 思路与 Theorem 1 类似, 留作习题. ■

remark. 上述结论是单向的、松散的。~~且~~^{PP},

$$A \in \text{TIME}(f^*(n)) \not\Rightarrow A \in k\text{-TIME}(f(n));$$

$$A \in k\text{-TIME}(f(n)) \not\Rightarrow A \in \text{TIME}(\mathcal{O}(f^*(m))).$$

remark. 不要妄想通过不断加大 k 而无限
制地加速计算。这是因为, 设判定 A
的最优 TM 之复杂度为 $T_1(n)$, 又设 k 带
TM M 亦能判定 A, 复杂度为 $T_2(n)$, 那么
由 Theorem 1 有 $T_1(n) = O(T_2^2(n))$ 。换言
之, 无论 k 多么大, $T_2(n)$ 的阶是有下界
的。

接下来, 我们给出一个重要的定义, 它刻
画了在现实中被认为「可判定」的
一类问题 —— 即它们的时间代价不至于
太大。
拿捏

def P 语言类 (P 指多项式)

$$P := \bigcup_{k \in \mathbb{N}_0} \text{TIME}(n^k)$$

remark. 由于 $\bigcup_{k \in \mathbb{N}_0} \mathcal{O}(n^k) = \text{所有多项式之集合}$,

故 P 也可表达为

$$\{ \text{语言 } A \mid \exists \text{ TM } M: L(M) = A \text{ 且 } M \text{ 在时间} \\ \text{复杂度 } T(n) \text{ 是一个多项式} \}$$

即 P 是那些可在多项式时间内判定的语言。
由 TM

用 k-TIME 换掉定义中的 TIME, 得到的语
言类是相同的。这是因为 Theorem 1 告诉
我们, 凡是能用 k 带 TM 在多项式时间
内解决的, 用 TM 仍能在多项式时间内
解决。可见 P 的定义 ~~只依赖于~~ 在某种程度
上与模型无关, 从而具有较好的泛化
能力。(再回头看先前的讨论, TM 运行
时间的定义虽则不完美, 但至多差了常
数倍, 显然不影响包含 TIME, k-TIME,
NTIME 及 P 的定义)

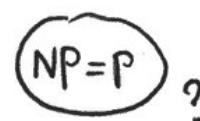
依葫芦画瓢，我们来定义NP语言类。

def NP语言类 (NP指非确定多项式)

$$NP := \bigcup_{k \in \mathbb{N}_0} NTIME(n^k)$$

前面我们说，P的定义在某种程度上与模型无关，那么把模型换作NTM（即把TIME改作NTIME），P还堪承受吗？

换言之， $P \subseteq NP$ ；可用NTM在多项式时间内解决的，是否也可用TM在多项式时间内解决？此即当今困扰数学家的最大难题之一。



e.g. 前面讲过， $\{0^n 1^n \mid n \in \mathbb{N}\} \in TIME(n^2)$

$$\subseteq P \subseteq NP$$

e.g. $\{\langle G \rangle \mid \text{图 } G \text{ 有 Hamilton 回路}\} = HAMCYCLE$

我们可设计如T-NTM来判定之：

$N :=$ “输入 $\langle G \rangle$ 时，

- 1° 解码出 G 含有 n 个顶点
- 2° 不确定地产生分支，生成所有可能的元素排列（每条分支生成一种）
- 3° 每条分支均检查生成的排列是否为 G 中的 Hamilton 回路。若是，则接受，否则（该分支）拒绝。”

自然 $L(N) = HAMCYCLE$ 且 N 的时间复杂度为 $T(n) = O(n^k)$ (k 是某常数)，于是 $HAMCYCLE \in NP$ 。

至于是否能设计出TM来在多项式时间内判定 HAMCYCLE，目前尚不得知。

一件事物从不同角度看，总是能带来新的感受。下面，我们用另一种方式来刻画NP语言类。

先作一个必要的定义。

def 验证器.

设 A 是一门语言, V 是一台 TM / 多带 TM / NTM.
若 V 满足

1° V 的输入格式为 $\langle w, e \rangle$

2° $\forall w \in \Sigma^*$, 有

$w \in A \iff \exists e \text{ 使得 } V \text{ 接纳 } \langle w, e \rangle$

那么就称 V 是 A 的验证器。

直观而言, V 的能力不及 A 的判定器, 因为
它要借助于外来的「通关文牒」 e 方可决策
 w 与 A 的关系。只要有人能出示某个关键
凭据 e , 那么 V 即断言 $w \in A$; 若关键凭据
找不到, 则 $w \notin A$ 。至于 e 怎么找、是否找得到,
 V 一概不关心。

e.g. 我们可构造 HAMCYCLE 的验证器如下:

V = “输入 $\langle G, e \rangle$ 时, 将 e 解码为一条路径 p ,
检查 p 是否是 G 中历经所有顶点的合法回路。”

自然 $\langle G \rangle \in \text{HAMCYCLE} \iff \exists \text{ 一个 Hamilton 回路}$
编码 e 使得 V 接纳 $\langle G, e \rangle$.

def 多项式时间验证器.

设 A 是一门语言, V 是一台 TM / 多带 TM / NTM.
若 V 满足

1° V 的输入格式为 $\langle w, e \rangle$

2° $\forall w \in \Sigma^*$, 有

$w \in A \iff \exists e: |e| \leq P(|w|) \text{ 且 } V \text{ 接纳 } \langle w, e \rangle$, 其中 P 是多项式函数

3° V 的时间复杂度 $T(n) = O(n^k)$, 其中 k 是常数。

其中 $n = |\langle w, e \rangle|$.

则称 V 是 A 的多项式时间验证器。

remark. 该定义把验证器的定义加强了, 既
限定了凭据 e 的长度上界, 又限定了 V 的
运行时间上界。显然前面例子中的 V 符合限定。

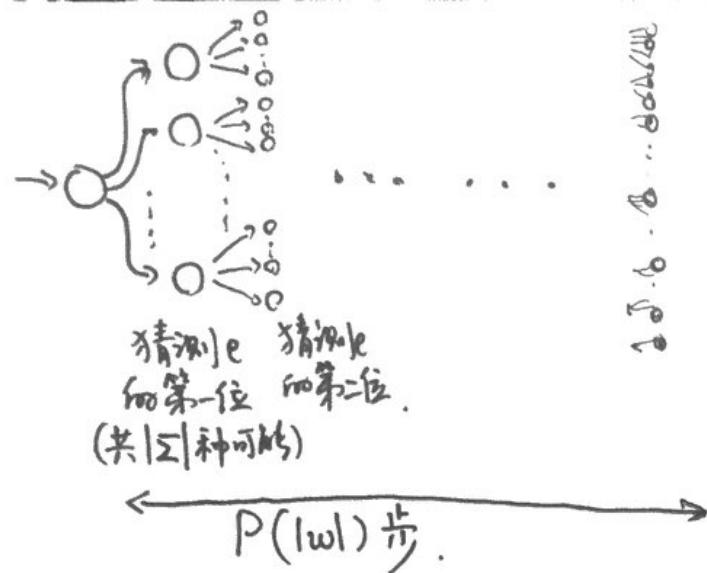
Theorem 3 $A \in \text{NP} \iff \text{存在 } A \text{ 的多项式时间验证器}$

proof. 1° “ \Leftarrow ”:

已知有 V , 我们来构造一台 NTM N , 使 N 能
够判定 A 。
 N := “输入 w 时,

(1) 不确定地生成所有长度 $\leq P(|w|)$ 的
凭据 e .

(2) 每条分支均调用 $V(\langle w, e \rangle)$, 并依照
 V 的结果来接纳/拒绝。”



易知 N 接纳 $w \Leftrightarrow w \in A$ 。又因为「猜测」过程仅需 $P(|w|)$ 步，而调用 $V(\langle w, e \rangle)$ 后仅需运行关于 $\langle w, e \rangle$ 的多项式步，亦即关于 $|w|$ 的多项式步，从而 N 的运行时间上界为 $|w|$ 的多项式。故 $A \in NP$ 。

2° “ \Rightarrow ”：

因为 $A \in NP$ ，故存在 NTM N : N 能判定 A 。从而 $\forall w \in \Sigma^*$, $w \in A \Leftrightarrow \exists N$ 的一条计算流程，终态为接纳。依据此，很容易设计出 A 的多项式时间验证器 V ：“输入 $\langle w, e \rangle$ 时，

- (1) 将 e 解码成 ~~一条~~ 一条计算流程
- (2) 检查该计算流程是否为 N 的合法计算流程，且终态是否为 $\$ accept$ 。若两者皆满足，则接纳；否则拒绝。”

由于计算流程的编码是 $|w|$ 的多项式函数，
 一条 A 的 长度
 所以 V 是多项式时间验证器。 ■

在上一章，我们曾引入序关系“ \leq ”来表达两门语言 A 与 B 之间「相互转化」的可判定性。当时我们说，如果能借用 B 的判定器来构造 A 的判定器，则 $A \leq B$ ，它表明判定 A 不比判定 B 难。(仅就可判定层面而言)

把类似的思路搬到这儿来，我们便有如下定义：

def 多项式下的序关系 \leq_p .
 $\leq_p := \{ (A, B) \in \text{全体语言类}^2 \mid \text{能够通过 } B \text{ 的多项式时间的判定器构造出 } A \text{ 的多项式时间的判定器} \}$

remark. 注意此处所谓「判定器」必须是 TM 或多带 TM，而不能是 NTM.

Proposition 4 设 $A \leq_p B$ 。若 $B \in P$, 则 $A \in P$ 。
反过来, 若 $A \notin P$, 则 $B \notin P$.

Lemma 5 设 A 与 B 是两门语言。若存在变换 $f: \Sigma^* \rightarrow \Sigma^*$, f 可用 TM 在多项式时间内实现, 且 $\forall w \in \Sigma^*$,

$$w \in A \iff f(w) \in B$$

那么 $A \leq_p B$.

Lemma 6 设 A 与 B 是两门语言。若存在变换 $f: \Sigma^* \rightarrow \Sigma^*$, f 可用 TM 在多项式时间内实现, 且 $\forall w \in \Sigma^*$,

$$w \in A \iff f(w) \notin B$$

那么 $A \leq_p B$.

这些只是上一章相关命题的转写。我们仅证明 Lemma 5。

proof. ~~假设~~ 设 M 是 B 的判定器, 且 M 的时间复杂度是多项式。构造 M' : “

输入 w 时,

1° 计算 $f(w)$

2° 调用 $M(f(w))$, 并依 M 的结果接受/拒绝。”

显然 M' 判定 A 。 M' 的第 1 步运行时间是 $|w|$ 的多项式, 第 2 步运行时间是 $|f(w)|$ 的多项式。由于 $|f(w)|$ 也是 $|w|$ 的多项式(否则第 1 步根本就无法生成 $f(w)$), 所以第 2 步运行时间也是 $|w|$ 的多项式。综上, M' 是多项式时间内的判定器。 ■

与以前一样, 纵使我们目前未知语言 A 与 B 是否在 P 中, 研究 $A \leq_p B$ 依旧是很有意义的。我们将得以构建一条关系链, 以备将来使用。

作为例子, 我们在接下来的两个定理中演示 Lemma 5, 6 的应用。设

$$\text{3SAT} = \{ \langle \phi \rangle \mid \phi \text{ 是合取范式, 且每个子句均为 } (\neg v_i \vee v_j) \text{ 的形式, 且 } \phi \text{ 可满足} \}$$

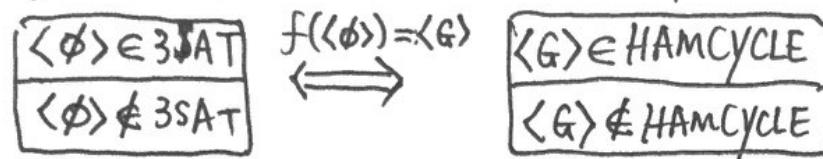
~~3SAT = {<φ> | φ 是合取范式, 且每个子句均为 (v_i ∨ v_j) 的形式, 且 φ 可满足}~~

Theorem 7

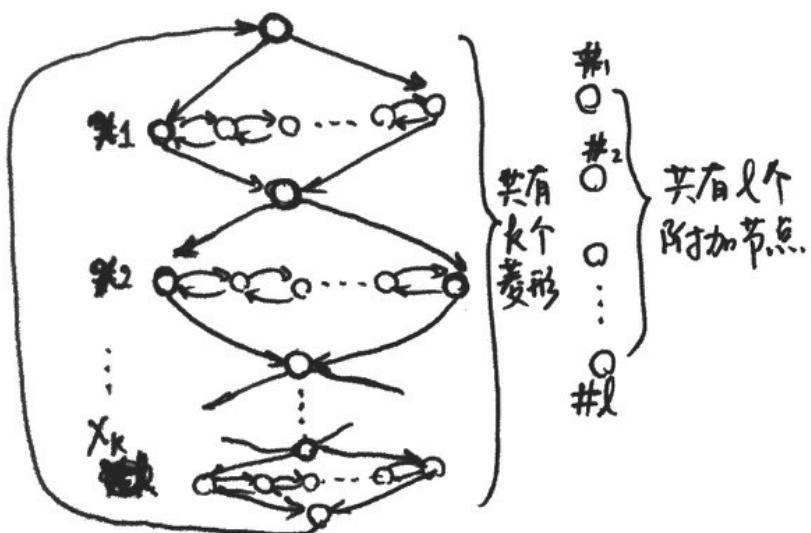
$\text{SUBSETSUM} := \{\langle S, s \rangle \mid S \text{是有穷整数列}, s \in \mathbb{Z}, \text{且存在 } S \text{的子列 } T: \sum_{t \in T} t = s\}$

Theorem 7. $3\text{SAT} \leq_p \text{HAMCYCLE}$.

proof. 我们将尝试构建 Lemma 5 中的变换 f :



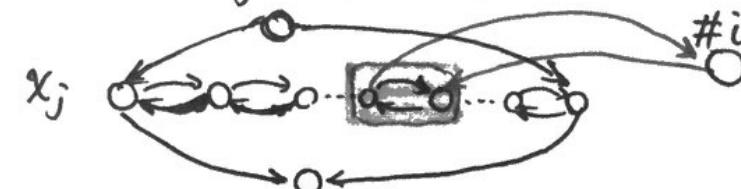
设 $\phi = (a_1 \vee b_1 \vee c_1) \wedge (a_2 \vee b_2 \vee c_2) \wedge \dots \wedge (a_l \vee b_l \vee c_l)$.
即 ϕ 中共有 l 个子句. 又设 ϕ 中所有变量为
 $\{x_1, x_2, \dots, x_k\}$, $a_i, b_i, c_i \in \{x_1, x_2, \dots, x_k\} \cup \{\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots, \bar{x}_k\}$. 我们构造图 G 如下:



其间仍有细节留待填充、完善。总的思想是：用一个菱形对应于 ϕ 中一个变量，用通行方向（从左往右/从右往左）对应于变量取 1 还是取 0.

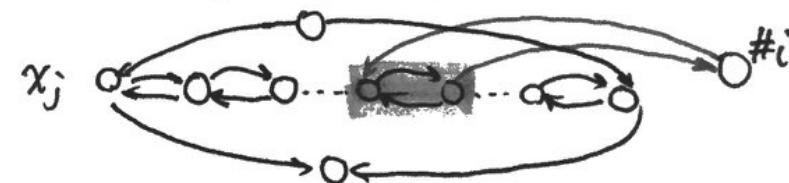
接下来，考虑每个子句 $(a_i \vee b_i \vee c_i)$.

(1) 若 $a_i = x_j$, 那么如下连边:



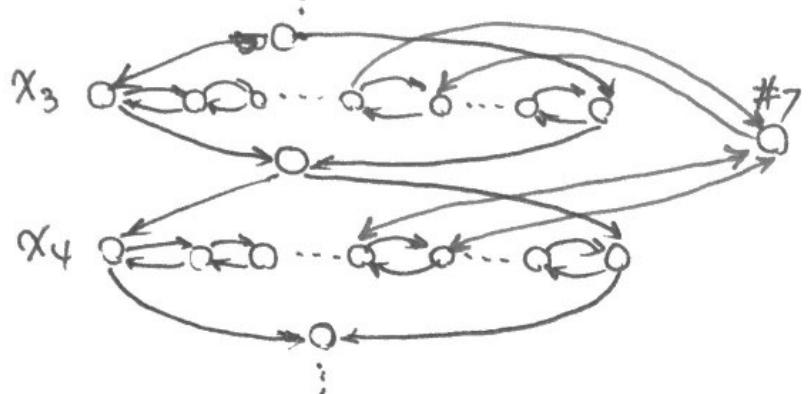
其中蓝色框部分是菱形 x_j 中专门给子句 $\#_i$ 预留的「插槽」。注意插槽之间要求两两隔离。（即 $\#_0 \#_1 \#_2 \#_3 \#_4$ ）

(2) 若 $a_i = \bar{x}_j$, 那么如下连边:



类似地，对 b_i, c_i 也相应地为 $\#_i$ 节点添加边。最终， $\#_i$ 节点将有三条入边、三条出边，指向不同菱形。

比如，子句为 $(x_3 \vee \bar{x}_4 \vee x_4)$ ，那么其
设第 7 号



下面我们说明 ϕ 可满足 $\Leftrightarrow G$ 中有 Hamilton 回路。

1° 若 ϕ 可满足，则存在一种对 $\{x_1, \dots, x_k\}$ 的真值指派，使 ϕ 中所有子句为真。也就是说， $\forall i, \{a_i, b_i, c_i\}$ 中至少有一个为 1。不失一般性，可认为 $a_i = 1$ 。

(1) 如果 $a_i = x_j$ ，则从左往右地行经第 j 个菱形，且在到达第 j 个插槽时绕路到 #7 节点。

(2) 如果 $a_i = \bar{x}_j$ ，则从右往左地行经第 j 个菱形，且在到达第 j 个插槽时绕路到 #7 节点。

不难看出，按上述走法必能遍历 G 中所有节点一次且回到原点，故 G 中有 Hamilton 回路。

2° 若 G 中有 Hamilton 回路（不妨设从 x_1 上方出发），

那么它必须由上至下地顺序遍历每个菱形，而不可能从某个菱形跳到附加节点，再跳到别的菱形。这是因为一旦跳到附加节点，那就无法通过该节点返回，而只能从别的附加节点返回。可是，即使

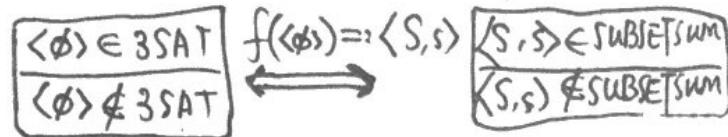
返回，也毫无遍历所有节点的可能。（请注意插槽之间是有隔离的）

于是，该回路只得老老实实地走完一个菱形再走下一个菱形。既然是这样，每个菱形必须居「从左至右走」或「从右至左走」之一。前者发生时，则给对应变量赋 1；否则赋 0。不难看出此种指派必然满足 ϕ 中所有子句，因而 ϕ 可满足。

又由于以上变换是可在多项式时间内实现的，故 $3SAT \leq_p HAMCYCLE$. ■

Theorem 8 $3\text{SAT} \leq_p \text{SUBSETSUM}$.

proof.



设 $\phi = (a_1 \vee b_1 \vee c_1) \wedge \dots \wedge (a_l \vee b_l \vee c_l)$.

又设 ϕ 中所有变量为 $\{x_1, \dots, x_k\}$.

我们先来构造一张表 B.S. .

	$x_1 x_2 \dots x_k$	#1	#2	...	#l
$\{x_1\}$	1				
$\{x_1\}$	1				
$\{x_2\}$	1		*		
$\{x_2\}$	1				
\vdots	\ddots				
$\{x_k\}$	1				
$\{x_k\}$	1				
辅助行	0	$\frac{1}{1}$	$\frac{1}{1}$	\ddots	$\frac{1}{1}$

$$s = 111 \dots 133 \dots 3$$

其中 * 区域依据每个子句中出现的文字来填上 1 或 0. 例如,

第二个子句为 $(x_1 \vee \bar{x}_3 \vee x_5)$, 则标注了 "#2" 的 -3 列对应 x_1, \bar{x}_3, x_5 行填 1, 其余行填 0.

表填完以后, 把表中 ~~每行~~ 每一行读成十进制数, 比如第一行为 100...01101. 那么, 共计有 $2(k+l)$ 个数, 由它们构成数列 S . 不难看出 $\sum_{x \in S} x$ 将不会有进位.

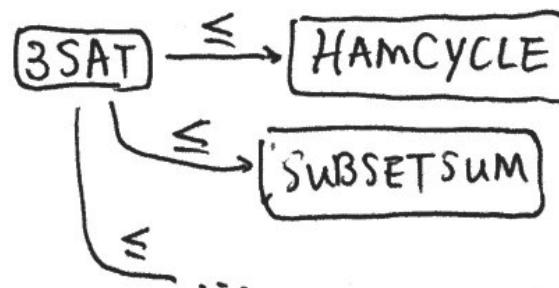
显然, 若想选出 S 的子集 T , 使得

$$\sum_{t \in T} t = s = \underbrace{11 \dots 1}_{k} \underbrace{33 \dots 3}_{l}, \text{ 则必然有}$$

- (1) 第 $2i$ 个数与第 $2i-1$ 个数不可同时选中
- (2) $\forall j=1, \dots, l, \exists t \in T$: t 对应 "# j " 的 -3 列上含有 1.

所以 ϕ 可满足 \Leftrightarrow 可选出 S 的子集 T 使

$$\sum_{t \in T} t = s$$



可见3SAT有些类似于上一章的 ATM，是许多归约的原点。如果能证明 $3SAT \notin P$ ，那么便有许多问题 $\notin P$ 。

那么，3SAT究竟是个难的语言，还是个容易的语言？事实上，它是 NP 中「最难的一类语言」（从而能由它归约为问题如 HAMCYCLE、SUBSETSUM 也是 NP 中「最难的一类语言」）

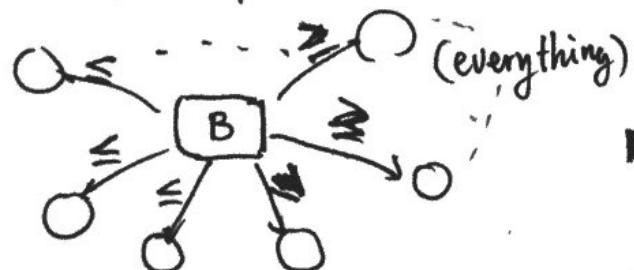
def NP完全(NPC):

若语言 $B \in NP$, 且 $\forall A \in NP$ 有 $A \leq_p B$,
则称 B 是 NPC。

(若 B 未必 $\in NP$, 但 $\forall A \in NP$ 有 $A \leq_p B$, 则
称 B 是 NP 难的)

Proposition 9 若 B 是 NPC，且 $B \in P$, 则
 $P = NP$.

proof.



Theorem 10 [Cook-Levin]

$3SAT$ 是 NPC。

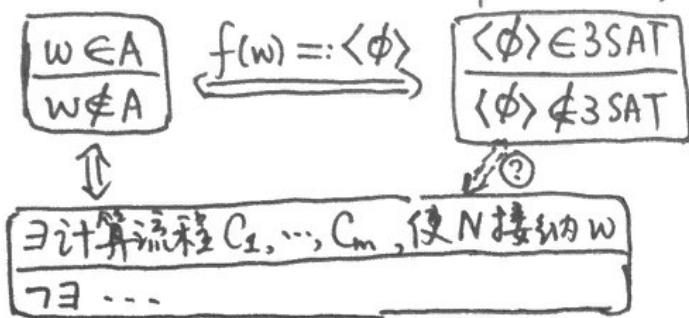
proof. 也就是要证明, $\forall A \in NP$, 均有
 $A \leq_p 3SAT$. ($3SAT \in NP$ 是显然的,
略去).

注意这与 Theorem 8, 9 的方向相反。此前
说的是 $3SAT$ 不难于 HAMCYCLE 与 SUBSETSUM,
此处说的是 NP 类中所有语言均不
难于 $3SAT$. 二者并不矛盾, 因为其自
然推论是: NP 类中所有语言均不难于
 $3SAT$. HAMCYCLE 及 SUBSETSUM.

由于我们不确定清楚 A 的形式, 所以
证明时仅能依靠基础定义。因 $A \in NP$,
故必存在一台 NTM N_A , N_A 的时间复杂度
为多项式, 且 N_A 能判定 A 。给定了一个
 A , 我们就有一台 N_A , ~~并假设~~ 就能用
其性质去证明 $A \leq_p 3SAT$.

按下面所讲的方式

以下设 N_A 的时间复杂度为 $T_A(n) = O(n^k)$ 。
我们希望找出 Lemma 5 中的变换 f :



我们用以下形式呈现计算流程:

# $T_A(n)$ 行	C_1	#
	C_2	#
	C_3	#
	:	:
	$C_{T_A(n)}$	#

$\underbrace{\quad}_{3+T_A(n) \text{ 行}}$

换句话说，每个合法的 N 的计算流程均可被一张 $T_A(n) \times (3+T_A(n))$ 的表格表示。我们希望构造出一个 ϕ ，使得 ϕ 可满足 $\Leftrightarrow \exists$ 一张表，它所表达的计算流程终态为接纳。

$$\phi := \phi_{cell} \wedge \phi_{start} \wedge \phi_{end} \wedge \phi_{move}$$

其中 ϕ_{cell} 用以约束表中每一格只能填一个字符， ϕ_{start} 约束首行为起始格局， ϕ_{end} 约束某行为接纳格局， ϕ_{move} 约束行与行的推导关系。

定义变量 $1_{ija} := \begin{cases} 1, & \text{若第 } i \text{ 行第 } j \text{ 列字符为 } a \\ 0, & \text{否则} \end{cases}$

$$(i=1, 2, \dots, T_A(n); j=1, 2, \dots, T_A(n)+3; a \in T \cup Q \cup \{\#\}) = C$$

显然变量总数为 $O(n^k) \cdot O(n^k) = O(n^{2k})$ 。

1° ϕ_{cell} .

$$\phi_{cell} = \bigwedge_{\substack{1 \leq i \leq T_A(n) \\ 1 \leq j \leq 3+T_A(n)}} \left[\left(\bigvee_{a \in C} 1_{ija} \right) \wedge \left(\bigwedge_{\substack{a, b \in C \\ a \neq b}} (\overline{1_{ija}} \vee \overline{1_{jib}}) \right) \right]$$

意即：对每个格子 (i, j) ，必须填有 C 中的字符，而且不能填有 2 个或以上的字符。

2° ϕ_{start}

$$\phi_{start} := 1_{1, 1, \#} \wedge 1_{1, 2, q_0} \wedge (1_{1, 3, \#} \wedge \dots \wedge 1_{1, T_A(n), \#}) \wedge (1_{1, 4, \#} \wedge \dots \wedge 1_{1, T_A(n)+2, \#}) \wedge 1_{1, T_A(n)+3, \#}$$

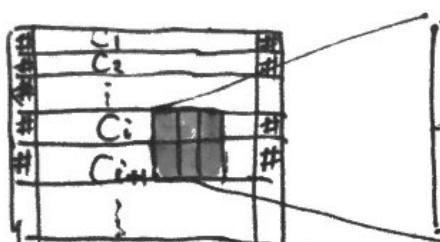
3° ϕ_{end} .

$$\phi_{end} := \bigvee_{\substack{1 \leq i \leq T_A(n) \\ 1 \leq j \leq 3+T_A(n)}} \mathbb{1}_{i,j, q_{accept}}$$

即在某个格局进入 q_{accept} .

4° ϕ_{move}

这是最有难度的一部分，关键在于 TM 转移时改变的内容很有限，故可用「窗口」进行约束。观察表中所有的 2×3 窗口，假若每个窗口均「合法」，则格局之间的推导关系是正确的。



x	q	a
r	x	b

$\delta(q, a)$
 (r, b, L)

所谓的「合法」，即所开窗口的第1行有可能根据 δ 转移至下一行。例如如 $\delta(q, a) \ni (r, b, L)$ ，则右上图的窗口即为合法的。我们非常严谨地表达出来，我们规定仅有以下几种情形的窗口是合法的：

S_1	S_2	S_3
t_1	t_2	t_3

(1) $S_1, S_2, S_3 \notin Q$ 且 $S_1 = t_1, S_2 = t_2, S_3 = t_3$

(2) $S_1, S_2, S_3 \in Q, S_2, S_3 \notin Q$ ，且满足以下两种情形之一：

① $t_1, t_2, t_3 \notin Q, S_3 = t_3$ ，且存在 $q \in Q$ 使得

$$\delta(S_1, S_2) \ni (q, t_2, L)$$

② $t_1, t_3 \notin Q, t_2 \in Q, S_3 = t_3$ ，且 $\delta(S_1, S_2) \ni (t_2, t_1, R)$.

(3) $S_2 \in Q, S_1, S_3 \notin Q$ (类 in)

(4) $S_3 \in Q, S_1, S_2 \notin Q$ (类 in)

显然(1)-(4)均可利用逻辑联结词来表达，而且长度是与 n 无关的常数。因而

$$\phi_{move} := \bigwedge_{\substack{1 \leq i \leq T_A(n)-1 \\ 1 \leq j \leq T_A(n)+1}} (\text{左上角在 } (i, j) \text{ 的窗口合法})$$

下面，我们来检查 $\phi_{cell}, \phi_{start}, \phi_{end}, \phi_{move}$ 的 ~~长度~~ 长度与格式。

首先， ϕ_{cell} 是诸多子式的合取，而每一子式的长度是与 n 无关的常数。~~且~~

~~故 ϕ_{cell} 写成合取范式~~

$(\neg v_1 \wedge \neg v_2 \wedge \dots) \text{ 以后 } \neg v_i \text{ 为 } O(n^{2k})$.

其次, ϕ_{start} 本就是子句数为 $O(n^k)$ 的合取范式.

再次, ϕ_{end} 本就是子句数为 1 的合取范式.

最后, ϕ_{move} 是子句数为 $O(n^{2k})$ 的合取范式.

总而言之, $\phi_{\text{整个}} \text{ 可表示为 } O(n^{2k})$ 的合取范式. 当然, 其中含有子句含有 $1/2 \geq 4$ 个文字, 不合 3SAT 的规定. 为此,

1° 若子句形如 ~~(aVb)~~ (a), 则改写
 $(aV\bar{a}V\bar{a})$

2° 若子句形如 (aVb) , 则改写
 $(aVbV\bar{b})$

3° 若子句形如 $(a_1Va_2V\dots Va_t)$, 则改写
 $(a_1Va_2V\bar{a}_1) \wedge (\bar{a}_1Va_3V\bar{a}_2) \wedge \dots \wedge (\bar{a}_{t-1}Va_tV\bar{a}_{t-1})$.

(原因是 $a_1Va_2V\dots Va_t \Leftrightarrow (a_1Va_2V\bar{a}_1) \wedge (\bar{a}_1Va_3V\bar{a}_2) \wedge \dots \wedge (\bar{a}_{t-1}Va_tV\bar{a}_{t-1})$)
由可满足

如此的改写只引入少量新子句, 故 $\phi_{\text{总}}$

长度仍然为 n 的多项式.

remark. 梳理一下证明思路.

给定 $A \in NP$ $\xrightarrow[\text{定义}]{\text{根据}} \text{ 找到一台判定 } A \text{ 的 NTM } N_A$
 $\rightarrow \text{ 确定 } N_A \text{ 的时间复杂度 } T_A(n)$.

(以上是准备工作)

$\forall w \in \Sigma^*$, 据 N_A 行为来产生一个逻辑公式 ϕ , 并保证 $w \in A \Leftrightarrow \phi \in 3SAT$.
于是 $A \leq_p 3SAT$.

^{哲学} 这里似乎隐含一个深邃的逻辑原理.
根据定义, $\forall A \in NP$, 必存在对应的 N_A ,
但是存在是否意味着可知、可得? 这是
值得思考的. 只有我们确切地把 N_A
拿到了, Theorem 10 才证明才成立.
换言之, Theorem 10 的正确性建立在
「凡存在的事物, 必可探明」的原理之上.