



## סיבוכיות זמן

**הגדרה (זמן ריצה):** תהי  $M, T: \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  רצה בזמן  $T(n)$  אם  $M$  מבצעת לכל היותר  $T(n)$  לפני שהיא עוצרת עבור קלט באורך  $n$ .

$$\text{DTime}(T(n)) = \{\mathcal{L}(M) \mid M \text{ runs in time } O(T(n))\}$$

**משפט היררכיית הזמן:**  $T: \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  חשיבה בזמן אם קיימת מ"ט שבהנתן  $1^n$  מחשבת את  $T(n)$  בזמן  $O(T(n))$ . תהי  $T(n)$  חשיבה בזמן ו- $t(n)$  שמקיימת  $t(n) \log t(n) = o(T(n))$ , אז  $\text{DTime}(T(n)) \subsetneq \text{DTime}(t(n))$ .

**רעיון הוכחה:** מקבל קלט  $w$ . מחשב את  $T(n)$ . דוחה אם  $w$  לא מהצורה  $\langle M, 0^k \rangle$  או אם  $|\langle M \rangle| > \log T(n)$ . מריץ  $T(n)$  צעדים של  $U(\langle M, w \rangle)$  (נותנים ל- $M$  בתור קלט את עצמה!). אם  $U$  עצרה וקיבלה, דוחה, אחרת Flip מקבל. נשים לב שלכל מ"ט  $M$  ש-Flip הריץ עד הסוף, Flip יפלוט פלט שונה ממנה, ולכן הוא שונה מכל מ"ט כזו.

**משפט:** אם  $\mathcal{L} \in \text{DTime}(o(n \log n))$  אז  $\mathcal{L}$  רגולרית.

**דוגמה לזמן ריצה שונה במ"ט דו סרטית:** השפה היא מחרוזת עם אותה כמות של אפסים ואחדים.  $O(n)$  בדו סרטית (סרט שנעתיק אליו את כל האפסים, ואז נעבור על שניהם ונבדוק שכמות האחדים שווה לכמות האפסים), אבל  $\Omega(n \log n)$  בחד סרטית (צריך לספור איכשהו).

**משפט (סימולציה של רב-סרטית):** מ"ט רב-סרטית בעלת זמן ריצה  $n \leq T(n)$  ניתנת לסימולציה ע"י מ"ט חד-סרטית בעלת זמן ריצה  $O(T^2(n))$ .

**משפט (סימולציה של חד-סרטית):** קיימת מ"ט אוניברסלית  $U$  כך שלכל  $M, x$  אם  $M(x)$  עוצרת תוך  $t$  צעדים, אזי  $U(\langle M, x \rangle)$  עוצרת תוך  $O(|\langle M \rangle|^3 t \log t)$  צעדים.

הפער של  $\log t$  נובע מהתקורה של סימולציה אוניברסלית על מ"ט חד-סרטית. עבור מ"ט רב-סרטית ניתן לסמלץ בזמן לינארי.

**הגדרה (זמן ריצה לא דטרמיניסטי):** תהי  $t: \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  ו- $N$  מטל"ד.  $N$  רצה בזמן  $t(n)$  אם לכל  $n \in \mathbb{N}$  ולכל קלט  $x$  באורך  $n$ ,  $\exists$  הקונפיגורציות  $T_{N,x}$  בעומק לכל היותר  $t(n)$ .

$$\text{NTime}(T(n)) = \{\mathcal{L}(N) \mid N \text{ runs in time } O(T(n))\}$$

**טענה:** כל מטל"ד בעלת זמן ריצה  $t(n)$  ניתנת לסימולציה ע"י מ"ט דטרמיניסטית בזמן  $2^{O(t(n))}$ .

$$\text{DTime}(n^c) = \bigcup_{c \in \mathbb{N}} \text{DTime}(n^c), \text{P} = \bigcup_{c \in \mathbb{N}} \text{NTime}(n^c)$$

**הגדרה (מוודא פולינומי):** תהי  $v$  מ"ט עם א"ב קלט  $\Sigma^*$  ותהי  $\mathcal{L} \subseteq \Sigma^*$ .  $v$  מוודא פולינומי עבור  $\mathcal{L}$  אם:

- שלמות: לכל  $x \in \mathcal{L}$  קיים  $w \in \Sigma^*$  כך ש- $v(x, w)$  מקבל. **נאותות:** לכל  $x \notin \mathcal{L}$  ולכל  $w \in \Sigma^*$ ,  $v(x, w)$  דוחה. **יעילות:** קיים פולינום  $p(n)$  כך שלכל  $x, w \in \Sigma^*$  זמן הריצה של  $v(x, w)$  לכל היותר  $p(|x|)$ . נקראת עד.

**טענה:**  $\mathcal{L} \in \text{NP} \iff \mathcal{L}$  ל- $\mathcal{L}$  קיים מוודא פולינומי.

**הגדרה (רדוקציית מיפוי פולינומית):** יהיו  $\Sigma_A, \Sigma_B$  אלפאביתים,  $A \subseteq \Sigma_A^*, B \subseteq \Sigma_B^*$ . רדוקציית מיפוי פולינומית מ- $A$  ל- $B$  היא פונקציה  $f: \Sigma_A^* \rightarrow \Sigma_B^*$  כך ש- $x \in A \iff f(x) \in B$ . **סימון:**  $A \leq_p B$ .

אם  $A \in \text{P}$  ו- $B \in \text{P}$  אז  $A \leq_p B$ .

אם  $A \in \text{NP}$  ו- $B \in \text{NP}$  אז  $A \leq_p B$ .

אם  $A \in \text{P}$  ו- $B \in \text{NP}$  אז  $A \leq_p B$ .

**הגדרה (בעיה NP-שלמה):**  $\mathcal{L}_0$  נקראת NP-שלמה אם:  $\bullet \mathcal{L}_0 \in \text{NP}$   $\bullet$  לכל  $\mathcal{L} \in \text{NP}$ ,  $\mathcal{L} \leq_p \mathcal{L}_0$ . המחלקה של NP-שלמות היא NPC.

**דוגמה:**  $\text{ACC}_{\text{NP}} = \{\langle M, x, 1^t \rangle \mid \exists w. M(x, w) \text{ accepts in time } t\}$ .  $\text{ACC}_{\text{NP}} \in \text{NPC}$ .

**הגדרה:** נוסחת 3CNF  $\Phi(x_1, \dots, x_n)$  הינה מהצורה  $\bigwedge_{j \in [k]} c_j$  כאשר כל  $c_i$  מהצורה  $c_i = (z_{i,1} \vee z_{i,2} \vee z_{i,3})$  כאשר  $z_{i,j} \in \{x_1, \dots, x_n, \bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n\}$ .

**הגדרה:**  $3\text{SAT} = \{\langle \Phi \rangle \mid \Phi \text{ is satisfiable 3CNF}\}$ . **משפט:**  $3\text{SAT} \in \text{NPC}$ .

**הלב של קוק-לייון:** תהי  $n \leq t(n)$  חשיבה בזמן ותהי  $M$  מ"ט הרצה ב- $t(n)$ . קיימת פונקציה חשיבה בזמן  $\text{poly}(t(n))$  שבהנתן  $1^n$  מחשבת (קידוד) מעגל  $\mathcal{C}_{m,n}: \{0,1\}^N \rightarrow \{0,1\}$  המקיים:

- לכל  $z \in \{0,1\}^n$ ,  $\mathcal{C}_{m,n}(z) = 1 \iff M(z)$  מקבלת.
- $O(t^2(n))$  רעיון הוכחה: לבנות מעגל שמעביר מקונפיגורציה אחת לבאה ואז לחבר  $t(n)$  כאלה זה לזה.

**מסקנה:** אם  $f: \{0,1\}^* \rightarrow \{0,1\}$  אינה ניתנת לחישוב ע"י משפחת מעגלים בגודל  $O(s(n))$  אז לא ניתנת לחישוב ע"י מ"ט בזמן  $\sqrt{s(n)}$ .

**מסקנה:**  $\text{CIRSAT} \in \text{NPC}$  **מסקנה:**  $3\text{SAT} \in \text{NPC}$  (רדוקציה מ- $\text{CIRSAT}$ ).

## אקראיות בחישוב

**הגדרה:** מ"ט אקראית עם זמן ריצה  $t(n)$  הינה מ"ט דו-סרטית: הסרט הראשון מאכלס בתחילת הריצה את הקלט  $x$  ומשמש בסרט עבודה. הסרט השני הינו "סרט אקראיות" ומאותחל בתחילת הריצת למחרוזת  $r \in \{0,1\}^{t(|x|)}$ .  $M(x; r)$  מסמנת ריצה על קלט  $x$  עם אקראיות  $r$ . נתייחס ל- $M(x)$  בתור משתנה מקרי  $M(x; r)$ .

**הגדרה:** תהי  $\alpha(n) \in [0,1]$ ,  $\mathcal{L} \in \text{RP}(\alpha(n))$  אם קיימת מ"ט אקראית  $M$  הרצה בזמן פולינומי  $p(n)$  כך שלכל  $n$  מספיק גדול, ו- $x \in \{0,1\}^n$ :

$$\Pr_{r \leftarrow \{0,1\}^{p(n)}} [M(x; r) = 1] \geq \alpha(n), x \in \mathcal{L}$$

$$\Pr_{r \leftarrow \{0,1\}^{p(n)}} [M(x; r) = 1] = 0, x \notin \mathcal{L}$$

**הגדרה:**  $\text{coRP} = \{L \mid \bar{L} \in \text{RP}(\alpha(n))\}$  (לעולם לא טועים עבור  $x \in \mathcal{L}$ ). **מוסכמה:**  $\text{coRP} = \text{RP}(1/2)$ ,  $\text{RP} = \text{RP}(1/2)$ .

**טענה:** לכל  $c, d \in \mathbb{N}$ ,  $\text{RP}(n^{-c}) = \text{RP}(1 - 2^{-n^d})$ . מריצים  $n^{c+d}$  פעמים ומקבלים אם אחת הריצות קיבלה.

$$\text{NP} = \bigcup_{c > 0} \text{RP}(2^{-n^c})$$

**הגדרה:** יהיו  $\alpha(n), \beta(n) \in [0,1]$ ,  $\mathcal{L} \in \text{BPP}(\alpha(n), \beta(n))$  אם קיימת מ"ט אקראית  $M$  הרצה בזמן פולינומי  $p(n)$  כך שלכל  $n$  גדול מספיק ו- $x \in \{0,1\}^n$ :

$$\Pr_{r \leftarrow \{0,1\}^{p(n)}} [M(x; r) = 1] \geq \beta(n), x \in \mathcal{L}$$

$$\Pr_{r \leftarrow \{0,1\}^{p(n)}} [M(x; r) = 1] \leq \alpha(n), x \notin \mathcal{L}$$

ניתן לומר ש- $\text{RP} = \text{BPP}(0, \frac{1}{2})$  ו- $\text{coRP} = \text{BPP}(\frac{1}{2}, 1)$ .

$$\text{BPP} = \text{BPP}(1/3, 2/3)$$

**טענה:** לכל  $c, d \in \mathbb{N}$  ו- $\alpha(n)$  חשיבה בזמן  $\text{poly}(n)$  כך שלכל  $n$  גדול מספיק  $(\alpha(n) - n^{-c}, \alpha(n) + n^{-c}) \subseteq [0,1]$ , מתקיים:

$$\text{BPP}(\alpha(n) - n^{-c}, \alpha(n) + n^{-c}) \subseteq \text{BPP}(2^{-n^d}, 1 - 2^{-n^d})$$

**הגדרה:** נוסחה אריתמטית היא נוסחה (מעגל עם 1 fan-out) עם שערי  $+, \times, 0, 1$ .

**הגדרה:** עבור שדה  $\mathbb{F}$  נגדיר  $ZE_{\mathbb{F}} = \{\langle \phi \rangle : \forall x \in \mathbb{F}. \phi(x) = 0 \wedge \phi \text{ is AF}\}$  למה(שוורץ-זיפל): יהי  $p \in \mathbb{F}[x_1, \dots, x_n]$  פולינום ב- $n$  משתנים מעל  $\mathbb{F}$ , אם  $p$  הוא לא זהותית 0, מדרגה טוטלית  $d$  אז לכל  $S \subseteq \mathbb{F}$  תת קבוצה סופית מתקיים כי

$$\Pr_{(x_1, \dots, x_n) \leftarrow S^n} [P(x_1, \dots, x_n) = 0] \leq \frac{d}{|S|}$$

**משפט:**  $ZE_{\mathbb{F}} \in \text{BPP}$

**משפטים בהסתברות:**

**אי שוויון מרקוב:** יהי  $X$  משתנה מקרי בעל תוחלת אזי לכל  $a > 0$ :

$$\Pr[|X| \geq a] \leq \frac{E(|X|)}{a}$$

**אי שוויון צ'בישב:** יהי  $X$  משתנה מקרי בעל תוחלת אזי לכל  $C > 0$ :

$$\Pr[|X - E(X)| \geq C] \leq \frac{\text{Var}(X)}{C^2}$$

**אי שוויון צ'רנוף-הופדינג:** יהיו  $A_1, \dots, A_s$  משתני ברנולי ב"ת עם תוחלת זהה  $E[A_i] = p$  אזי:

$$\Pr\left[\left|p - \frac{1}{s} \sum_{i=1}^s A_i\right| \geq \delta\right] \leq 2^{-\Omega(\delta^2 s)}$$

**אי שוויון קולמגורוב:** יהיו  $X_1, \dots, X_N$  משתנים מקריים ב"ת עם תוחלת אפס והשונות של כולם סופית. נסמן  $S_k = \sum_{i=1}^k X_k$  אזי לכל  $\lambda > 0$  מתקיים:

$$\Pr\left[\max_{1 \leq k \leq n} |S_k| \geq \lambda\right] \leq \frac{1}{\lambda^2} \text{Var}(S_n) = \frac{1}{\lambda^2} \sum_{i=1}^k \text{Var}(X_k)$$

## סיבוכיות מקום

**המודל**: סרט קלט - לקריאה בלבד, אפשר לעבור עליו לשני הכיוונים. סרט עבודה: קריאה/כתיבה, אפשר לעבור עליו לשני הכיוונים, מקום מוגבל. סרט פלט: כתיבה חד פעמית, אפשר לעבור עליו רק בכיוון אחד.

נאמר ש-*M* רצה במקום *s*(*n*) אם לכל *n* ∈ ℕ ולכל קלט *x* באורך *n*, *M* משתמשת בכלל היותר *s*(*n*) תאים על סרט העבודה בטרם עוצרת (בפרט תמיד עוצרת).

**הגדרה**: 



D
S
p
a
c
e
(
s
(
n
)
)
=
{

L

(
M
)

∣

M

is a TM, space

O

(
s
(
n
)
)


}


{\displaystyle {\mathcal {DSPACE}}(s(n))=\{{\mathcal {L}}(M)\mid M{\text{ is a TM, space }}O(s(n))\}}

 



P
S
P
a
c
e
=

⋃

c
∈

N



D
S
p
a
c
e

(

n

c


)


{\displaystyle {\mathcal {PSPACE}}=\bigcup \_{c\in \mathbb {N} }{\mathcal {DSPACE}}(n^{c})}

 



L
=
L
O
G
S
P
a
c
e
=

D

S
p
a
c
e


(
log
⁡
(
n
)
)


{\displaystyle {\mathcal {L}}={\mathcal {LOGSPACE}}={\mathcal {DSPACE}}(\log(n))}

D
S
p
a
c
e
(
O
(
1
)
)
=

D

S
p
a
c
e


(
o
(
log
⁡
log
⁡
(
n
)
)
)
=
{

L

∣

L

is regular


}


{\displaystyle {\mathcal {DSPACE}}(O(1))={\mathcal {DSPACE}}(o(\log \log(n)))=\{{\mathcal {L}}\mid {\mathcal {L}}{\text{ is regular}}\}}

**טענה**: תהי *s*(*n*) ≥ log(*n*), אז 



D
S
p
a
c
e
(
s
(
n
)
)
⊆

D

T
i
m
e


(

2

O
(
s
(
n
)
)


)


{\displaystyle {\mathcal {DSPACE}}(s(n))\subseteq {\mathcal {DTime}}(2^{O(s(n))})}

. בפרט 



L
⊆
P


{\displaystyle {\mathcal {L}}\subseteq {\mathcal {P}}}

.

(רעיון: מספר הקונפיגורציות אליהן *M*(*x*) יכולה להגיע חסום)

**הגדרה**: *s* : ℕ → ℕ הינה פונקציה חשיבה במקום אם קיימת מ"ט שבהנתן *1<sup>n</sup>* מחשבת את הקידוד הבינארי של *s*(*n*) במקום *O*(*s*(*n*)).

**משפט**: תהי 



log
⁡
(
n
)
≤
s
(
n
)


{\displaystyle \log(n)\leq s(n)}

 פונקציה חשיבה במקום, אזי: 



D
S
p
a
c
e
(
o
(
s
(
n
)
)
)
⊊

D

S
p
a
c
e


(
s
(
n
)
)


{\displaystyle {\mathcal {DSPACE}}(o(s(n)))\subsetneq {\mathcal {DSPACE}}(s(n))}

.

**מסקנה**: 



L
⊊
P
S
P
a
c
e


{\displaystyle {\mathcal {L}}\subsetneq {\mathcal {PSPACE}}}

 1. 



L
⊊
P


{\displaystyle {\mathcal {L}}\subsetneq {\mathcal {P}}}

**הגדרה**: יהיו 




Σ

A


,

Σ

B




{\displaystyle \Sigma \_{A},\Sigma \_{B}}

 אפלאבתים, 




A
⊆

Σ

B


∗


,

B
⊆

Σ

A


∗


{\displaystyle A\subseteq \Sigma \_{B}^{\*},B\subseteq \Sigma \_{A}^{\*}}

. רדוקציית מיפוי במקום לוגריתמי מ-*A* ל-*B* היא פונקציה 



f
:

Σ

A


∗


→

Σ

B


∗


{\displaystyle f:\Sigma \_{A}^{\*}\rightarrow \Sigma \_{B}^{\*}}

 חשיבה במקום לוגריתמי כך שלכל *x* ∈ 




Σ

A




{\displaystyle \Sigma \_{A}}

, 



f
(
x
)
∈

B


{\displaystyle f(x)\in B}

. סימון: 



A
≤

L


B


{\displaystyle A\leq \_{L}B}

.

אם 



A
∈
L


{\displaystyle A\in {\mathcal {L}}}

 אז 



B
∈
L


{\displaystyle B\in {\mathcal {L}}}

 או 



A
≤

L


B


{\displaystyle A\leq \_{L}B}

 או 



B
≤

L


C


{\displaystyle B\leq \_{L}C}

 אז 



A
≤

L


C


{\displaystyle A\leq \_{L}C}

.

**טענה**: יהיו *f*, *g* חשיבות במקום *s<sub>f</sub>*(*n*), *s<sub>g</sub>*(*n*) בהתאמה ויהי *m<sub>f</sub>*(*n*) חסם על אורך הפלט של *f*, אז 



g
(
f
)


{\displaystyle g(f)}

 ניתנת לחישוב במקום 



O
(

s

f


(
n
)
+
log
⁡

m

f


(
n
)
+

s

g


(

m

f


(
n
)
)
)


{\displaystyle O(s\_{f}(n)+\log m\_{f}(n)+s\_{g}(m\_{f}(n)))}

.

**הגדרה (בעיה P-שלמה)**: שפה *A*<sub>0</sub> P-שלמה אם:
• 




L

0


∈
P


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {P}}}

 לכל *L* ∈ P, 




L

0


⊊
L


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\subsetneq {\mathcal {L}}}

.

**טענה**: CVAL (מעגל בוליאני עם ערך 1) בעיה P-שלמה. **קוק-לוינ מנוסחת מחדש**: תהי *M* מ"ט פולינומית. קיימת פונ' חשיבה **במקום לוגריתמי** שבהנתן *1<sup>n</sup>* מחשבת (קידוד) מעגל 



{
0
,
1

}

n


→
{
0
,
1

}

n


{\displaystyle \{0,1\}^{n}\rightarrow \{0,1\}^{n}}

 כך שלכל *z* ∈ {0, 1}<sup>*n*</sup>, 



M
(
z
)
=
1
⇔

C

m
,
n


(
z
)
=
1


{\displaystyle M(z)=1\Leftrightarrow {\mathcal {C}}\_{m,n}(z)=1}

.

**הגדרה (סיבוכיות מקום לא־דטרמיניסטית)**: תהי *s* : ℕ → ℕ ו־*M* מטל־ד תלת־סרטית עם סרט .... *M* רצה במקום *s*(*n*) אם לכל *n* ∈ ℕ ולכל קלט *x* באורך *n*, ובכל ענף בעץ החישוב *T<sub>M,x</sub>*, *M* משתמשת בכלל היותר *s*(*n*) תאים על סרט העבודה בטרם עוצרת (תמיד עוצרת).

**הגדרה**: 



N
S
p
a
c
e
(
s
(
n
)
)
=
{

L

(
N
)

∣

N

runs in space

O

(
s
(
n
)
)


}


{\displaystyle {\mathcal {NSpace}}(s(n))=\{{\mathcal {L}}(N)\mid N{\text{ runs in space }}O(s(n))\}}

 **הגדרה**: 



N
L
=

N

S
p
a
c
e


(
log
⁡
(
n
)
)


{\displaystyle {\mathcal {NL}}={\mathcal {NSpace}}(\log(n))}

**הגדרה**: *v* מוודא במקום לוגריתמי עבור שפה *A* אם *v* מ"ט 4-סרטית:
• סרט קלט לקריאה בלבד
• סרט עד לקריאה חד פעמית
• סרט עבודה. לכל עד וכל *x* באורך *n*, *v* משתמש בכלל היותר *O*(log(*n*)) תאים בסרט העבודה ו־



x
∈
A


{\displaystyle x\in A}

 ⇔ קיים עד *w* כך ש־*v*(*x*; *w*) מקבל.

**טענה**: 



A
∈
N
L


{\displaystyle A\in {\mathcal {NL}}}

 ⇔ קיים מוודא במקום לוגריתמי עבור *A*.

**בעיות NL־שלמות**: 




A

0


∈
N
L


{\displaystyle A\_{0}\in {\mathcal {NL}}}

 • 




A

0


⊆
A


{\displaystyle A\_{0}\subseteq A}

 לכל *A* ∈ NL.

**טענה**: STCON בעיה NL־שלמה. בנוסף 



N
L
⊆
P


{\displaystyle {\mathcal {NL}}\subseteq {\mathcal {P}}}

 כי אם *A* ∈ NL אז 



A
≤

L


S
T
C
O
N


{\displaystyle A\leq \_{L}{\mathcal {STCON}}}

 ולכן 



S
T
C
O
N
∈

P


{\displaystyle {\mathcal {STCON}}\in {\mathcal {P}}}

 ובגלל ש־



A
≤

p


S
T
C
O
N


{\displaystyle A\leq \_{p}{\mathcal {STCON}}}

.

**משפט (סאביץ')**: 



S
T
C
O
N
∈

D

S
p
a
c
e


(

log

2


⁡
n
)


{\displaystyle {\mathcal {STCON}}\in {\mathcal {DSpace}}(\log ^{2}n)}

.

**הוכחה**: *Reach*(*G*, *u*, *v*, *ℓ*) (האם קיים מסלול באורך 



ℓ
≥

u

−
v


{\displaystyle \ell \geq u-v}

 ל-*v*)
1. אם 



ℓ
=
1


{\displaystyle \ell =1}

 נקבל 



(
u
,
v
)
∈
E


{\displaystyle (u,v)\in E}

.
2. לכל *w* ∈ *V*, נחשב 



R
e
a
c
h
(
G
,
u
,
w
,
⌈

ℓ

/

2


⌋
)


{\displaystyle {\mathcal {Reach}}(G,u,w,\lceil \ell /2\rceil )}

 ו־



R
e
a
c
h
(
G
,
w
,
v
,
⌊

ℓ

/

2


⌋
)


{\displaystyle {\mathcal {Reach}}(G,w,v,\lfloor \ell /2\rfloor )}

.
3. נקבל אם שניהם קיבלו עבור *w* כלשהו אחר נדחה.

**מסקנות**: 



N
L
⊆

D

S
p
a
c
e


(

log

2


⁡
n
)


{\displaystyle {\mathcal {NL}}\subseteq {\mathcal {DSpace}}(\log ^{2}n)}

. באופן כללי יותר גם 



N
S
p
a
c
e
(
s
(
n
)
)
⊆

D

S
p
a
c
e


(

s

2


(
n
)
)


{\displaystyle {\mathcal {NSpace}}(s(n))\subseteq {\mathcal {DSpace}}(s^{2}(n))}

 ובפרט 



N
P
S
P
a
c
e
=
P
S
P
a
c
e


{\displaystyle {\mathcal {NPSPACE}}={\mathcal {PSPACE}}}

.

**משפט (אימרמן־שלפיסני)**: 



S
T
C
O
N
∈
N
L


{\displaystyle {\mathcal {STCON}}\in {\mathcal {NL}}}

 (כלומר, NL = coNL).

## בעיות

f
(
x
)
∈
B
⇔
x
∈
A


{\displaystyle f(x)\in B\Leftrightarrow x\in A}

 פונקציה חשיבה במקום לוגריתמי, 



A
≤

L


B


{\displaystyle A\leq \_{L}B}

 אם 



A
∈
L


{\displaystyle A\in {\mathcal {L}}}

 או 



B
∈
L


{\displaystyle B\in {\mathcal {L}}}

אם 



A
≤

L


B


{\displaystyle A\leq \_{L}B}

 או 



B
≤

L


C


{\displaystyle B\leq \_{L}C}

 או 



A
≤

L


C


{\displaystyle A\leq \_{L}C}





f
(
x
)
∈

P


{\displaystyle f(x)\in {\mathcal {P}}}

 פונקציה חשיבה בזמן פולינומי, 



A
≤

p


B


{\displaystyle A\leq \_{p}B}

 אם 



A
∈
P


{\displaystyle A\in {\mathcal {P}}}

 או 



B
∈
P


{\displaystyle B\in {\mathcal {P}}}

אם 



A
≤

p


B


{\displaystyle A\leq \_{p}B}

 או 



B
∈
N
P


{\displaystyle B\in {\mathcal {NP}}}

 או 



A
∈
N
P


{\displaystyle A\in {\mathcal {NP}}}

אם 



A
≤

p


B


{\displaystyle A\leq \_{p}B}

 או 



B
∈
N
P


{\displaystyle B\in {\mathcal {NP}}}

 או 



A
∈
N
P
C


{\displaystyle A\in {\mathcal {NPC}}}

 או 



B
∈
N
P
C


{\displaystyle B\in {\mathcal {NPC}}}

**הגדרה (NPC)**: 




L

0


∈
N
P


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {NP}}}

 NP-שלמה אם:
• 




L

0


∈
N
P


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {NP}}}

• לכל 




L

0


∈
N
P


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {NP}}}

 




L

0


≤

L


L


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\leq \_{L}{\mathcal {L}}}

.

**הגדרה (PC)**: 




L

0


∈
P


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {P}}}

 P-שלמה אם:
• 




L

0


∈
P


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {P}}}

• לכל 




L

0


∈
P


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {P}}}

 




L

0


≤

L


L


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\leq \_{L}{\mathcal {L}}}

.

**הגדרה (NLC)**: 




L

0


∈
N
L


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {NL}}}

 NL-שלמה אם:
• 




L

0


∈
N
L


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {NL}}}

• לכל 




L

0


∈
N
L


{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\in {\mathcal {NL}}}

 




L

0


≤

L


A

0




{\displaystyle {\mathcal {L}}\_{0}\leq \_{L}A\_{0}}

.

<span><span>    A C C   {\displaystyle {\mathcal {ACC}}}  </span></span>	<span><span>    R E ∖<!-- ∖ --> R   {\displaystyle {\mathcal {RE}}\setminus {\mathcal {R}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> M , x ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle M,x\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>M</i> ( <i>x</i> ) מקבלת
<span><span>    H A L T   {\displaystyle {\mathcal {HALT}}}  </span></span>	<span><span>    R E ∖<!-- ∖ --> R   {\displaystyle {\mathcal {RE}}\setminus {\mathcal {R}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> M , x ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle M,x\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>M</i> ( <i>x</i> ) עוצרת
<span><span>    H A L T  ϵ<!-- ϵ -->   {\displaystyle {\mathcal {HALT_{\epsilon }}}  </span></span>	<span><span>    R E ∖<!-- ∖ --> R   {\displaystyle {\mathcal {RE}}\setminus {\mathcal {R}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> M ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle M\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>M</i> ( <i>x</i> ) עוצרת על אפסילון
<span><span>    E M P T Y   {\displaystyle {\mathcal {EMPTY}}}  </span></span>	<span><span>    c o R E ∖<!-- ∖ --> R   {\displaystyle {\mathcal {coRE}}\setminus {\mathcal {R}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> M ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle M\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>L</i> ( <i>M</i> ) ריקה
<span><span>    A L L   {\displaystyle {\mathcal {ALL}}}  </span></span>	<span><span>    R E ∪<!-- ∪ --> c o R E   {\displaystyle {\mathcal {RE}}\cup {\mathcal {coRE}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> M ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle M\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>L</i> ( <i>M</i> ) היא <span><span>     Σ<!-- Σ -->  ∗<!-- ∗ -->     {\displaystyle \Sigma ^{*}}  </span></span>
<span><span>    R E G   {\displaystyle {\mathcal {REG}}}  </span></span>	<span><span>    R E ∪<!-- ∪ --> c o R E   {\displaystyle {\mathcal {RE}}\cup {\mathcal {coRE}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> M ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle M\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>L</i> ( <i>M</i> ) רגולרית
<span><span>    E Q   {\displaystyle {\mathcal {EQ}}}  </span></span>	<span><span>    R E ∪<!-- ∪ --> c o R E   {\displaystyle {\mathcal {RE}}\cup {\mathcal {coRE}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ -->  M  1   ,  M  2   ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle M_{1},M_{2}\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>L</i> ( <i>M</i> <sub>1</sub> ) = <i>L</i> ( <i>M</i> <sub>2</sub> )
<span><span>     L  ∞<!-- ∞ -->     {\displaystyle {\mathcal {L_{\infty }}}  </span></span>	<span><span>    R E ∪<!-- ∪ --> c o R E   {\displaystyle {\mathcal {RE}}\cup {\mathcal {coRE}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> M ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle M\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>L</i> ( <i>M</i> ) אינסופית
<span><span>    E M P T Y  N P     {\displaystyle {\mathcal {EMPTY_{NP}}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> M , x ,  1  t   ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle M,x,1^{t}\rangle }  </span></span> כך ש־ קיים <i>w</i> כך ש־ <i>M</i> ( <i>x</i> , <i>w</i> ) מקבלת בזמן <i>t</i>
<span><span>    H A M P A T H   {\displaystyle {\mathcal {HAMPATH}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> G , s , t ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle G,s,t\rangle }  </span></span> בגרף המכוון <i>G</i> יש מסלול המילטוני מ־ <i>s</i> ל־ <i>t</i>
<span><span>    C L I Q U E   {\displaystyle {\mathcal {CLIQUE}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> G , k ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle G,k\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>G</i> גרף לא מכוון עם קליקה בגודל <i>k</i>
<span><span>    I S   {\displaystyle {\mathcal {IS}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<i>G</i> גרף לא מכוון שיש קב' כך שאין קשת בין כל שניים בגודל <i>k</i>
<span><span>    H A M C Y C L E   {\displaystyle {\mathcal {HAMCYCLE}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> G ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle G\rangle }  </span></span> בגרף המכוון <i>G</i> יש מעגל המילטוני
<span><span>    I S ∧<!-- ∧ --> C L I Q U E   {\displaystyle {\mathcal {IS\wedge CLIQUE}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> G , k ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle G,k\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>G</i> גרף לא מכוון עם קליקה בגודל <i>k</i> וגם קב' כך שאין קשת בין כל שניים בגודל <i>k</i>
<span><span>    I S ∨<!-- ∨ --> C L I Q U E  ∗<!-- ∗ -->     {\displaystyle {\mathcal {IS\vee CLIQUE^{*}}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> G , k ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle G,k\rangle }  </span></span> כך ש־ <i>G</i> גרף לא מכוון עם קליקה בגודל <i>k</i> או קב' כך שאין קשת בין כל שניים בגודל <i>k</i>
<span><span>    3 S A T   {\displaystyle {\mathcal {3SAT}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	האם נוסחת 3CNF ספיקה (מוגדר ב"סיבוכיות זמן")
<span><span>    C I R S A T   {\displaystyle {\mathcal {CIRSAT}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> C , x ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle C,x\rangle }  </span></span> מעגל בוליאני וקיים <span><span>    { 0 , 1  }  ∗<!-- ∗ -->     {\displaystyle \{0,1\}^{*}}  </span></span> כך ש־ <span><span>    C ( x , w ) = 1   {\displaystyle C(x,w)=1}  </span></span> כאשר <i>w</i> ∈ {0, 1} <sup><i>*</i></sup>
<span><span>    C - C N F   {\displaystyle {\mathcal {C-CNF}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> ϕ<!-- ϕ --> , k ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle \varphi ,k\rangle }  </span></span> נוסחת <i>CNF</i> , ומספר טבעי כך שיש השמה שמספקת בדיוק <i>k</i> ליטרלים בנוסחה
<span><span>    C - D N F   {\displaystyle {\mathcal {C-DNF}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> ϕ<!-- ϕ --> , k ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle \varphi ,k\rangle }  </span></span> נוסחת <i>DNF</i> , ומספר טבעי כך שיש השמה שמספקת בדיוק <i>k</i> ליטרלים בנוסחה
<span><span>    S U B S E T S U M   {\displaystyle {\mathcal {SUBSETSUM}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ -->  s  1   , . . . ,  s  k   , t ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle s_{1},\ldots ,s_{k},t\rangle }  </span></span> <span><span>    ∑<!-- ∑ -->  i ∈<!-- ∈ --> I   s  i   = t   {\displaystyle \sum _{i\in I}s_{i}=t}  </span></span>
<span><span>    V C   {\displaystyle {\mathcal {VC}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	קבוצה של <i>k</i> צמתים הנוגעת בכל הקשתות
<span><span>    E 3 S A T   {\displaystyle {\mathcal {E3SAT}}}  </span></span>	<span><span>    N P C   {\displaystyle {\mathcal {NPC}}}  </span></span>	<span><span>    Φ<!-- Φ -->   {\displaystyle \Phi }  </span></span> היא 3-CNF עם בדיוק שלושה ליטרלים שונים בכל פסוקית עם השמה מקבלת
<span><span>    C V A L   {\displaystyle {\mathcal {CVAL}}}  </span></span>	<span><span>    P C   {\displaystyle {\mathcal {PC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> C , x ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle C,x\rangle }  </span></span> מעגל בוליאני ו־ <span><span>    C ( x ) = 1   {\displaystyle C(x)=1}  </span></span>
<span><span>    S T C O N   {\displaystyle {\mathcal {STCON}}}  </span></span>	<span><span>    N L C   {\displaystyle {\mathcal {NLC}}}  </span></span>	<i>G</i> מכוון, קיים מסלול מ־ <i>s</i> ל־ <i>t</i>
<span><span>    2 S A T   {\displaystyle {\mathcal {2SAT}}}  </span></span>	<span><span>    N L C   {\displaystyle {\mathcal {NLC}}}  </span></span>	<span><span>    Φ<!-- Φ -->   {\displaystyle \Phi }  </span></span> היא 2-CNF עם השמה מקבלת
<span><span>    P C O N   {\displaystyle {\mathcal {PCON}}}  </span></span>	<span><span>    N L C   {\displaystyle {\mathcal {NLC}}}  </span></span>	<span><span>    ⟨<!-- ⟨ --> G , P ⟩<!-- ⟩ -->   {\displaystyle \langle G,P\rangle }  </span></span> בגרף המכוון <i>G</i> יש <span><span>    ( u , v ) ∈<!-- ∈ --> P   {\displaystyle (u,v)\in P}  </span></span> כך שקיים מסלול מ <i>u</i> ל <i>v</i> ולהפך

