Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

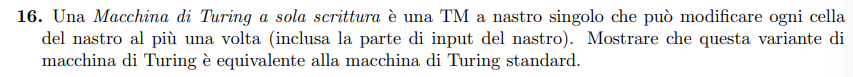
L’equivalenza tra un automa a coda ed una TM deve essere mostrata; quindi, che il linguaggio può essere riconosciuto dall’automa e dunque dalla TM. Si dimostra creando una simulazione che fa capire che l’automa Q si comporti esattamente come la TM M.

*La simulazione di Q come M funziona nel modo seguente:*

si consideri l’intero nastro come una coda. Ciascun simbolo viene modificato e il movimento del nastro avviene a destra. Quando più di un numero viene pushato nella coda, si shiftano tutti i valori a destra. Se si raggiunge la fine del nastro, allora il simbolo più a sinistra viene considerato e si capisce di essere arrivati alla fine.

*La simulazione di M come Q funziona nel modo seguente:*

l’alfabeto della macchina M viene espanso aggiungendo un simbolo extra e un simbolo marcatore a sinistra viene inserito nella coda. I simboli sono pushati a sinistra e letti (pop) a destra.



Per prima cosa simuliamo una normale macchina di Turing con una macchina di Turing che scrive due volte.

La macchina a scrittura doppia simula un singolo passaggio della macchina originale copiando

l'intero nastro su una parte nuova del nastro sul lato destro della porzione attualmente utilizzata. La procedura di copiatura opera carattere per carattere, marcando un carattere mentre viene copiato. Questa procedura altera ogni quadrato del nastro due volte: una volta per scrivere il nastro per la prima volta, e ancora per sottolineare che lo è stato copiato. La posizione della testina del nastro della macchina di Turing originale è contrassegnata sul nastro.

Quando si copiano le celle in corrispondenza o vicino alla posizione contrassegnata, il contenuto del nastro è aggiornato secondo le regole della macchina di Turing originale. Per eseguire la simulazione con una macchina scrivibile una volta, si opera come prima, eccetto che ogni cella del nastro precedente è ora rappresentata da due celle. La prima di queste contiene il simbolo del nastro della macchina originale e il secondo è per il simbolo utilizzato nella procedura di copiatura. L'input non viene presentato alla macchina nel formato con due celle per simbolo; quindi, la prima volta che il nastro viene copiato, i segni di copiatura sono messi direttamente sopra il simbolo originale

*Più semplicemente:*

Partendo dalla macchina originale, si copia l’intero nastro tra le transizioni. In questo nuovo nastro viene aggiunto un simbolo delimitatore (caso TM a nastro semi-infinito) ed un alfabeto espanso per registrare la posizione del nastro quando è stato copiato. In questo caso si hanno due scritture, la prima usata quando si copia il simbolo sul nuovo nastro, la seconda per indicare che sia stato copiato.

Avendo le transizioni uguali, la TM a sola scrittura è equivalente a quelle standard.

Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

1. Si considera un linguaggio CF, che viene riconosciuto da un PDA.

Ad esempio vediamo L = {anbncn | n >= 0}

Usiamo il PL per linguaggi CF dimostrando che non si tratta di CFL.

Ad esempio, consideriamo, per s=uvxyz, una stringa s= akbkck , k > 0

Si può dimostrare che eseguendo dei pumping, a causa delle due porzioni non vuote del linguaggio, esso rimane sempre sbilanciato nel numero di 0/1.

Questo non è un CFL e quindi lo 1-PDA non lo riconosce.

Tuttavia, si sfrutta l’idea della macchina multinastro, equivalente a quella a nastro singolo, con le singole pile. Prendendo quindi l’input:

* il PDA si trova nello stato iniziale e, quando viene letta una “a”, viene fatto il push sulla prima pila e si avanza nello stato successivo. Se viene letta una b o una c, si rifiuta, perché si deve essere nel format “abc”.
* dallo stato dopo, che chiamiamo q2 se viene letta una “b”, si esegue il pop di una “a” e si fa il push di “b” sulla seconda pila. Il numero deve corrispondere; se non rimangono “a” rispetto alle “b” rifiuta. Se si legge ancora “a”, siccome qui dovremmo leggere “b”, rifiuta
* allo stato dopo, q3, si legge l’input “c”. Qui si fa come prima; se leggiamo “a” o “b”, siccome qui dovremmo leggere “c”, rifiuta, altrimenti leggiamo “c” e facciamo il pop di “b” dalla seconda pila
* accettiamo se entrambe le pile sono vuote altrimenti si rifiuta

Siccome il PDA a pila singola rifiuta mentre il 2-PDA accetta, allora i 2-PDA sono più potenti degli 1-PDA.

1. I 2-PDA devono essere descritti da una TM, ciò sarà fattibile con una TM multinastro. Infatti, semplicemente, andremo ad emulare le due pile su due nastri di una TM M.

M = Su input x:

1. usa due pile L ed R, che rappresentano il contenuto del nastro. L’idea è di separare queste due pile con un simbolo separatore, simulando l’avanzamento sul nastro.
2. le due pile rappresentano l’andamento della testina; da una parte si fa pop e dall’altra si fa push, in particolare rappresentano a sinistra la parte prima della testina e sulla parte destra la parte successiva.
3. quando riceviamo un input, dobbiamo spostarci sulla seconda pila, facendo push. L’idea è che, essendo una TM deterministica, esegua il push di tutti gli n simboli che ha, eseguendo poi pop. Se è possibile eseguire ciò, la computazione avanza, altrimenti rifiuta
4. dopo aver inserito tutti gli input, l’altro nastro ragiona al contrario, partendo da destra e verificando che i simboli inseriti siano nell’ordine contrario (comincerà così subito ad eliminare, perché la pila toglie il carattere in fondo).

La macchina comunque è libera di spostarsi tra la prima e la seconda pila; tuttavia, sappiamo che se raggiungiamo la pila vuota o al massimo un solo simbolo rimasto (blank), allora accetta, altrimenti rifiuta.

In questo modo i 2-PDA sono effettivamente Turing-riconoscibili.

1. L’idea è che entrambe siano multinastro e dunque sono della stessa potenza. Abbiamo appena visto che i 2-PDA sono simulabili da una TM come descritto sopra. L’idea è che il movimento del nastro sia equamente descritto in push (prima pila) e pop (seconda pila).

Sapendo che abbiamo tre pile, semplicemente, l’idea sopra si estende ad una terza pila. Su due nastri implementiamo il movimento a destra e a sinistra; similmente, una macchina a 3 pile dovrà quantomeno implementare 2 pile che agiscono in questo modo.

La TM considera quindi un nastro di input e altri 3 corrispondenti a 3 pile.

Il push richiede che il simbolo venga pushato da un input e tutte e tre le pile si aggiornino con il corrispondente simbolo; come detto prima, una farà il push, una farà il pop, l’altra aggiungerà il simbolo stringa ed un blank, per indicare che è avvenuta una transizione della pila.

Qualora venga fatta una delle due operazioni, uno dei nastri viene implementato come copia delle altre, seguendo le transizioni della pila.

Siccome la TM agisce in parallelo, essendo qui nondeterministica (dato che si può estendere fino a k), possiamo avere k nastri, eseguendo un push, un pop ed uno scorrimento del nastro in un ordine casuale. Non siamo limitati dal numero del nastro; siamo noi che decidiamo l’ordine delle singole azioni. Dunque, si può intuire che i 3-PDA non siano più potenti dei 2-PDA



L’idea è di definire una TM M tale che accetti la stringa A e stia nel linguaggio. Essendo che ha un solo stato, semplicemente, esso sarà contemporaneamente lo stato iniziale e finale.

Immaginando quindi di avere una TM la simulazione procede in questo modo:

* Simula A sul nastro segnando lo stato iniziale
* Dato che è l’unico stato, la macchina avanza e si aspetta di non segnare nessun altro stato

ad eccezione di quelli che vanno verso lo stato iniziale, che saranno marcati

* Se la macchina non ha segnato altri stati, *accetta*, altrimenti *rifiuta*

Poste queste condizioni, il linguaggio può dirsi *decidibile*.



In questo caso abbiamo una CFG che produce una stringa vuota. Optiamo per considerare invece una grammatica che appunto deriva ε:

* se la CFG deriva ε correttamente allora *accetta*
* se la CFG non deriva ε rifiuta

Definiamo M su input <G>, derivando quindi una codifica di una CFG che da un punto di vista costruttivo, sarà G’ ed è in forma normale di Chomsky. Questa grammatica accetta tutte le regole di G, come tale se G possiede una regola del tipo S 🡪 ε, allora anche G’ avrà una regola del tipo S’ 🡪 ε.

Dal punto di vista di una TM M che riconosce questa grammatica:

* marca lo stato iniziale
* si muove sul nastro seguendo le transizioni della CFG
* se essa arriva con le derivazioni ad una stringa vuota (quindi contiene una regola S 🡪 ε, allora *accetta*

Poste queste condizioni, il linguaggio può dirsi *decidibile*.



Sono entrambe due espressioni regolari tali che una contenga l’altra come sottoinsieme.

A livello pratico significa che una porzione di linguaggio di R è contenuta in S; quindi, entrambe le espressioni hanno almeno una parte dello stesso linguaggio.

Si può quindi idealmente ragionare con una TM N che decide SREX in questo modo:

* trasforma R ed S in due ε-NFA equivalenti B e C
* si esegue N sugli input di R ed S
* se scorrendo tutto il linguaggio di R si arriva, marcando tutti i suoi stati, a coprire almeno una parte di stati di S, anche essi marcati allora *accetta*, altrimenti *rifiuta*

Conviene quindi avere N multinastro, tale da avere gli input da una parte, controllando R su un nastro e vedere sul risultante terzo nastro dove starebbe S se vi è un match del pattern precedente.

Poste queste condizioni, il linguaggio può dirsi *decidibile*.



Supponiamo che X sia decidibile e che esista una TM M che decida questo linguaggio. A questo applicheremo una funzione di riduzione. Pertanto, decidiamo di strutturare:

M = Su input w, dove w è una stringa:

- comincio a scorrere il nastro

- se trovo *w*, lo marco e torno all’inizio del nastro

- una volta esaurito tutto l’input, *accetta* se *w* è stato marcato

- altrimenti *rifiuta*

Abbiamo costruito un decisore; ora andiamo ad applicare la riduzione, usando il decisore appena creato per costruire una TM N che decide ATM.

Questa macchina N, su input <M, w>, dove M è una TM e w è una stringa:

- simula <M, w> sul nastro

- marca la fine destra dell’input con un simbolo

- lo copia sul nastro dopo il blank

- si simula M su w’

- se M accetta, si scrive qualsiasi carattere sulla prima parte del nastro ed *accetta*

- altrimenti *rifiuta*

Dando in output <M, w>, avremo che l’ultima macchina accetta l’esatto opposto di quanto voluto; abbiamo dimostrato che esiste un decisore tale da accettare non solo la stringa w ma anche tutte le altre stringhe e non modifica mai l’input; dunque ATM è deciso, ma è una contraddizione sulla base di quanto detto. ATM può quindi dirsi indecidibile.



Assumiamo che G sia una TM che ammette un linguaggio Turing-riconoscibile.

A queste condizioni, notiamo anche che la macchina ammette un linguaggio vuoto, simile al test del vuoto, ma complementata. Ciò significa che accetterà tutte le stringhe presenti possibili presenti nel linguaggio, purché siano nell’ordine del linguaggio iniziale e siano complementate.

Se la macchina G però accetta almeno una stringa, la condizione richiesta non vale più, pertanto essa continuerà a scorrere il nastro marcando ogni simbolo terminale, fino a quando non vengono marcate nuove variabili; come per il test del vuoto, se la variabile iniziale non è marcata *accetta*, altrimenti *rifiuta*.

A questo punto si pensa di costruire M tale che agendo sull’input <M>:

* segua l’ordine delle stringhe dell’altra macchina
* per garantire l’ordine, dopo la prima stringa non vengono più marcate stringhe
* sequenzialmente si scorrono tutte le stringhe della lista della TM M
* in questa macchina se si accetta almeno una stringa allora *accetta*, perché la variabile iniziata è stata marcata, complementalmente all’altra macchina, altrimenti *rifiuta*

Poste queste condizioni, il linguaggio può dirsi *decidibile*.



Qui dobbiamo mostrare due cose:

* A è Turing-riconoscibile
* A ≤m A

Partiamo col mostrare che A è ridotto da A; questo perché, se ciò accade, A è Turing-riconoscibile, allora anche A lo è. Essendo che sia il complementare che il normale linguaggio sono Turing-riconoscibili, allora A è decidibile.

Verificando il funzionamento di A, intesa con una TM M:

M = Su input w, dove w è una stringa:

- Eseguiamo M su x. Se tale stringa appartiene ad A, *accetta*

- Se tale stringa non appartiene ad A, *rifiuta*

Abbiamo quindi un decisore per A; vogliamo quindi dimostrare che anche A ha un decisore e che quindi accetti le stringhe opposte.

Come tale, costruiamo una TM W su input <M, w>:

- esegue <M, w> sul nastro

- se trova un input w, *accetta*

- altrimenti *rifiuta*

Ora siccome evidentemente:

Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

equivalentemente:



Avendo dimostrato l’esistenza dei decisori per il complemento e anche per le stringhe normali, vediamo che se esiste una stringa appartenente ad A, equivalentemente la stringa non viene accettata da A e vale anche il contrario. Pertanto, per ogni n, A è decidibile.



A è un linguaggio definito da B, ma questo viene definito solo tramite alcune condizioni su A.

Partendo da A dobbiamo dimostrare che presenta una stringa x; se questa stringa è presente nelle transizioni che la TM di riferimento scorrendo trova, allora accetta, altrimenti rifiuta.

B invece viene descritto partendo da una descrizione simile di A, ma ammette anche una stringa “y”.

Quindi oltre ad ammettere una TM di riferimento partendo dalle transizioni percorse per “x”, similmente avremo n passi per “y”. La “y” esiste a condizione di “x”, pertanto se la TM accetta entrambe le stringhe, accetterà il linguaggio. Essendo A un riconoscitore, di sicuro accetterà almeno “x”; la condizione di accettazione su “y” poco cambia per definizione rispetto alla TM precedente. Se x ∈ B allora accetterà “x” con un numero sufficientemente lungo di passi tali da poter accettare anche “y”, pertanto se x ∉ B allora

y ∉ B per tutte le “y”.



Se A ≤m B e B è un linguaggio regolare, dobbiamo verificare se A possa essere anch’esso un linguaggio regolare. Però semplicemente si potrebbe avere il caso in cui B comprende già tutte le stringhe di A ed A sia non regolare. A tale scopo facciamo l’esempio di avere A = {0n1n | n >=0} e B = {1}. Dato che sono entrambi decidibili, si ha semplicemente la costruzione per entrambi di una TM che simula sul nastro sulla stringa w ed accetta qualora riconosca esattamente il linguaggio posto da A e da B. Notiamo inoltre che B riconosce tutte le stringhe di A e B è regolare; A invece non lo è. Si dimostra quindi che B risolve tutti i problemi di A, ma ciò non implica che A sia necessariamente regolare.

(Il 26 è uguale al 23, si veda quello per riferimento)

Immaginiamo di avere una TM che riceve in input una stringa w tale che sia un simbolo generico oppure 0x.

A queste condizioni possiamo immaginare una macchina <M, w> che, attraverso una simulazione, scorre tutto il nastro e trova w, in modo tale che accetti quando la trova, rifiuta altrimenti. A livello di output, si constata che <M, w> ∈ ATM, sempre appartenente al linguaggio.

Se è definita la stringa w sul linguaggio ATM similmente è definito il complemento; è facile dimostrare che con una simulazione che agisce esattamente all’opposto avremmo che <M, w> ∈ ATM, sempre appartenente al linguaggio.

L’altro caso invece considera una TM che scrive 1 seguita da una stringa ∈ <M, w>. L’idea è totalmente uguale a prima, come descritto, pertanto la funzione di input considera sempre <M, w> ∈ ATM  🡪 output di

R ∈ J. Dato che ATM ≤m J, similmente abbiamo ATM ≤m J.

Essi non possono essere Turing riconoscibili in quanto già ATM non è riconoscitore (solamente in un caso accetterà esattamente la stringa w, che deve essere 0x e si ferma. Ciò è molto limitato da un punto di vista applicativo; il complemento ragiona nella maniera contrapposta). Tanto ci basta per indicare che J e J non sono Turing-riconoscibili.

(Il 28 è uguale a questo appena fatto, si veda questo per riconoscimento)

Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

a)

b) Abbiamo dimostrato in precedenza che il circuito Hamiltoniano è in NP. Dato che in uno quasi-Hamiltoniano è la stessa cosa meno un vertice, riscriviamo estensivamente la dimostrazione articolando:

N = Su input <G, s, t> dove G è un grafo quasi-hamiltoniano, “s” è un insieme di nodi e t è il certificato:

* prendiamo una lista di numeri, che rappresenta i nodi del grafo
* si controlla per le ripetizioni nella lista, se ne viene trovata una si rifiuta
* si considera che s parta dal primo numero p1 e t vada fino a pm – 1, dato che non considero l’ultimo vertice nell’attraversamento degli archi
* per ciascun arco tra 1 ed m – 2 si controlla se <pi, pi+1> induttivamente sia un arco di G. Se ciò accade, tutti i test sono passati

Il ciclo che si genera non include nessun nuovo vertice, infatti ognuno avrà almeno grado 1.

Non sappiamo per certo in quanto tempo polinomiale accada; alcuni sono confonti lineari e sappiamo viene verificato in un tempo al più polinomiale; la selezione stessa potenzialmente è un problema non deterministico. Pertanto, è NP-Completo.

Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

a) La dimostrazione di un verificatore V per SUBSET-SUM è articolata in questo modo:

Il certificato è il sottoinsieme stesso, dato che abbiamo un insieme di numeri e dobbiamo poi capire se appartengono all’insieme dei numeri completo.

L’idea di verificatore in tempo polinomiale è la seguente per V:

V = Su input <<S, t>, c>:

a. Controlla se c è una collezione di numeri la cui somma è t

b. Controlla se la somma S contenga tutti i numeri

c. Se entrambi passano, *accetta*, altrimenti *rifiuta*

Non sappiamo per certo in quanto tempo polinomiale accada; la selezione stessa sugli insiemi e la determinazione dei due sottoinsiemi verificatori potenzialmente è un problema non deterministico.

Quindi SUBSET-SUM è NP-Completo. (manca un pezzo di esercizio)

b)

c) Per rappresentare la struttura di SUBSET-SUM come problema NP-Hard, dobbiamo provare che tutti i linguaggi in NP sono riducibili in tempo polinomiale con SETPARTITIONING. Dobbiamo quindi sfruttare una struttura che permetta di rappresentare il problema. Verificando il problema in sé, SUBSET-SUM rappresenta una singola istanza di SETPARTITIONING, che invece considera due sottoinsiemi (SUBSET-SUM ne considera uno solo), tali che la somma dei numeri in S1 sia uguale alla somma dei numeri in S2.

Considerando che abbiamo due insiemi, necessariamente S1 compone una metà di questa somma; dunque per ottenere la precedente basterà sfruttare come numero t=1/2 tale che tutti i numeri “x” che sono in S sommino tutti allo stesso valore.

Voglio quindi dimostrare che SP ≤p SS

<S> 🡪 <S’, t>

Se esiste quindi un insieme di numeri in S che somma a t, allora i rimanenti numeri in S sommano a “s – t”. Pertanto, esiste una partizione in grado di sommare ad “s – t”.

Sapendo che S1 rappresenta ½ di questa partizione, prendiamo due insiemi tali che la somma sia “s – t”. Pertanto, uno dei due insiemi in SP contiene almeno s – 2t numeri. Rimuovendo questo numero, otterremo un set di numeri la cui somma è *t* e sono tutti in S (quindi una partizione è almeno la metà della seconda e si arriva allo stesso numero).

Matematicamente avremo:

Somma(S1) + Somma(S2) = Somma(S)

che significa che

Somma(S1) + Somma(S2) = (1/2)\*Somma(S)

Se L può essere diviso in due parti uguali, significa che almeno una di questa appartiene all’insieme S di partenza mentre altri due elementi possono appartenere ad altre parti (in quanto SETPARTITIONING considera due insiemi, di cui almeno uno, SUBSETSUM, è somma effettivamente in t).

Dato che in SETPARTITIONING ci sono due insiemi uguali la cui somma è t, si può dire che 2S - w ∈ S.

Ad ogni nuovo elemento aggiunto, solo uno di questi due insiemi conterrà (dato che una è la metà dell’altra), la nuova stringa; poi, dato che nell’altro non vengono aggiunti valori, anche per SETPARTIONING la somma sarà sempre uguale a t. Se ciò accade, quindi, si genera una partizione metà dell’altra e a questa aggiungo numeri che rimangono sempre nell’insieme per somma; sulla base di questa condizione si ritorna SI, altrimenti si ritorna NO.

2) <G> esiste un circuito quasi-hamiltoniano in G’ ed esiste anche in G

G 🡪 <G’>

Aggiungo un vertice isolato in G’

G = (V, E)

G’ = (Vu{v’},E) con w’ che non appartiene a V

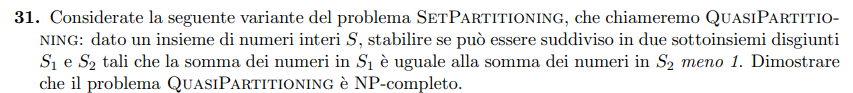


Immagine che contiene testo, quotidiano, screenshot, documento

Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene testo, quotidiano, screenshot, documento

Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

Immagine che contiene testo, quotidiano

Descrizione generata automaticamente

Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

1. Per dimostrare che il problema è in NP va dimostrato che è possibile avere un verificatore del

problema che lavora in tempo polinomiale. Questo è possibile perché dato un grafo di

dimensioni finite, basterà passare tutti i nodi del grafo e comparare il loro colore a quello dei

nodi adiacenti. Se per nessun nodo il colore sarà lo stesso dei nodi adiacenti, allora il verificatore

accetterà, altrimenti rifiuterà. Quindi avendo un grafo G(V,E) con una serie di colori {c1, c2, …ck} con ciascuno assegnato ad un rispettivo colore. L’idea è che per ogni arco {u, v} nel grafico G verificare che il colore c(u) != c(v). Quindi il tempo di esecuzione sarà dato da (V + E) il quale sarà *k* come upper bound, perché si aggiunge sempre un vertice a quelli originali.

1. Creiamo un algoritmo che esegue in tempo polinomiale. Supponiamo che i nostri due colori siano il rosso e il blu. L'idea chiave è quella di colorare, se possibile, ogni componente connesso del grafico. Scegliete un vertice v0 nel primo componente connesso e coloratelo di rosso. Se v0 è collegato a v1, v2, . . . , vk, colora questi vertici k di blu e si ripete. Una volta colorato un vertice, si ha una sola opzione per il colore dei suoi vicini; quindi, o si colorano tutti i vertici di un componente connesso con due colori, oppure si ha un conflitto (due vertici adiacenti colorati con lo stesso colore), il che significa che il grafico non è 2-colorabile. Se si verifica un conflitto quando questo algoritmo viene eseguito per alcuni componenti collegati, l'output sarà "NO". Se l'algoritmo colora correttamente tutti i componenti collegati, l’output sarà "SÌ". Se il grafico di input G = (V, E) è dato come matrice di adiacenza, l'algoritmo viene eseguito nel tempo O(| V|2).
2. <https://cgi.csc.liv.ac.uk/~igor/COMP309/3CP.pdf>
3. Per dimostrare che ALMOST3COLOR è NP-completo, si deve dimostrare che è sia NP che NP-HARD.

È NP perché esiste un certificato del sì che si può verificare in tempo polinomiale.

Il certificato è dato da una coppia di insiemi di vertici e di archi.

Per verificarlo, occorre controllare che:

1. Il numero di archi, i cui vertici sono di colore uguale, sia al più 8939

2. Il numero di colori usati in tutto il grafo sia 3

Entrambe le condizioni si possono verificare in tempo polinomiale.

È NP-HARD, perché si può mostrare come si può risolvere il problema 3COLOR usando il

problema ALMOST3COLOR come sotto procedura.

1- ALGORITMO

Dato un grafo G (che è istanza di 3COLOR), costruiamo in tempo polinomiale un nuovo grafo,

che è istanza di ALMOST3COLOR, aggiungendo 8939 x (2 vertici dello stesso colore e 1 arco che li

collega).

Il nuovo grafo contiene 8939 coppie di vertici uguali.

2- DIMOSTRAZIONE

=>Sia S un'istanza buona di 3COLOR.

Allora, è possibile aggiungere 8939 coppie di vertici uguali, collegati da un arco (2 a 2). La parte

del grafo senza colori uguali adiacenti rimane intatta (S). Vengono soddisfatti 3COLOR e

ALMOST3COLOR.

<= Sia S' un'istanza buona di ALMOST3COLOR. Una volta individuate tutte le coppie di vertici, si

devono contare quali sono i colori adiacenti uguali. Dato che le coppie con colori uguali sono

state aggiunte a quelle diverse, quelle rimanenti sono 3 COLOR.

3- TEMPI POLINOMIALI

Dato che la costruzione del nuovo grafo implica l'aggiunta di 8939 coppie di vertici (collegate da

un arco), il tempo richiesto è polinomiale

Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamenteEsercizi da vecchi file di seconda parte in preparazione (anni scorsi):

Avendo un linguaggio che contiene una sola stringa, quindi 0/1.

Ciò è semplice da dimostrare con una TM; infatti la macchina o prende 0 oppure 1, altrimenti non accetta il proprio linguaggio. Per uno dei due è possibile costruire un decisore, che accetti il primo o il secondo, ovviamente non entrambi. Per quanto logicamente non si sappia la risposta certa, è comunque ammesso un decisore che accetterebbe due linguaggi finiti {0} oppure {1}.

Dunque, A è decidibile.