

Complexité en espace.

Remarque 1 (Rappels). On a que

- ▷ $\text{NSPACE}(s(n)) \subseteq \text{DTIME}(2^{O(s(n))})$
- ▷ et $\text{NSPACE}(s(n)) \subseteq \text{DSPACE}(s(n)^2)$ (Savitch)

lorsque $s(n) \geq \log n$. On a

$$\text{L} \subseteq \text{NL} \subseteq \text{P} \subseteq \text{PSPACE},$$

et avec Savitch et la hiérarchie en espace, on a

$$\text{NL} \subsetneq \text{PSPACE}.$$

Définition 1. On définit

$$\text{PSPACE} := \bigcup_{k \geq 1} \text{DSPACE}(n^k).$$

Remarque 2. On peut aussi définir la classe NPSPACE mais cette classe est égale à PSPACE par Savitch. On a donc

$$\text{P} \subseteq \text{NP} \stackrel{(*)}{\subseteq} \text{PSPACE} \stackrel{(**)}{\subseteq} \text{EXPTIME} = \bigcup_{k \geq 1} \text{DTIME}(2^{n^k}),$$

où

- ▷ $(*)$ est vraie car $\text{NTIME}(t(n)) \subseteq \text{DSPACE}(t(n))$;
- ▷ $(**)$ est vraie car $\text{DSPACE}(s(n)) \subseteq \text{DTIME}(2^{O(s(n))})$.

On sait, de plus, que $\text{P} \subsetneq \text{EXPTIME}$ par la hiérarchie en temps (variante (vue en TD) de la hiérarchie en espace vue avant).

1 Formules booléennes quantifiées.

On autorise des quantificateurs universels et existentiels aux formules vues précédemment.

Exemple 1. Les formules

- ▷ $\forall x \exists y \left(\overbrace{(x \vee y) \wedge (\bar{x} \vee \bar{y})}^{\text{c'est } x \text{ xor } y} \right)$
- ▷ $\exists y \forall x ((x \vee y) \wedge (\bar{x} \vee \bar{y}))$

sont des formules booléennes quantifiées. La première est vraie (avec $y = \bar{x}$) mais pas la seconde (avec $x = y$). On suppose que les quantificateurs sont tous en début de formule (forme prénexe).

Définition 2. On définit le problème

QBF | **Entrée.** Une formule booléenne quantifiée F (close)
Sortie. Est-ce que F est vraie ?

QBF

Proposition 1. On a $\text{QBF} \in \text{PSPACE}$.

Preuve. On utilise l'algorithme suivant.

1. Si F ne contient pas de quantificateurs, accepter si F s'évalue à vrai et rejeter si F s'évalue à faux.
2. Si $F = \exists x G$, on décide récursivement avec $G[x := 0]$ et $G[x := 1]$. Si une de ces formules s'évalue à vrai, accepter sinon rejeter.
3. Si $F = \forall x G$, on décide récursivement avec $G[x := 0]$ et

$G[x := 1]$ Si une de ces formules s'évalue à faux, rejeter sinon accepter.

Cet algorithme utilise un espace linéaire. □

Théorème 1. Le problème QBF est PSPACE-complet.

Preuve. Supposons que A est résolu en espace n^k par une machine M à un ruban. On va montrer que $A \leq_P \text{QBF}$.

On considère le diagramme espace-temps de taille n^k en espace et $2^{c \cdot n^k}$ en temps. On ne peut pas simplement utiliser la même preuve que pour SAT car le diagramme est exponentiel.

On construit une formule $\phi_t(c_1, c_2)$ qui exprime qu'on peut aller de la configuration c_1 en la configuration c_2 en au plus 2^t étapes de calcul.

On a donc que M accepte si $\phi_{c \cdot n^k}(c_{\text{initiale}}, c_{\text{finale}})$.¹

La formule $\phi_0(c_1, c_2)$ est de taille polynomiale (*c.f.* preuve du théorème de Cook).

Pour aller de ϕ_t à ϕ_{t+1} , on cherche la configuration du milieu. On pourrait utiliser $(*) := \exists c \phi_t(c_1, c) \wedge \phi_t(c, c_2)$ qui est correcte mais trop couteuse (taille exponentielle). On choisit plutôt :

$$\exists c \forall c_3 \forall c_4 [(c_3 = c_1 \wedge c_4 = c) \vee (c_3 = c \wedge c_4 = c_2)] \Rightarrow \phi_t(c_3, c_4).$$

Cette formule est logiquement équivalente à $(*)$ (en regardant les cas où $(c_3, c_4) = (c_1, c)$ et $(c_3, c_4) = (c, c_2)$). Il est important de se rappeler que c, c_3, c_4 ne sont pas des variables mais des n -uplets de taille $O(n^k)$ variables booléennes. La taille de ϕ_{t+1} augmente de $O(n^k)$ par rapport à la taille de ϕ_t . Au final, on est de taille $O(n^{2k})$.² □

1. On peut considérer qu'il y a une unique configuration acceptante, quitte à transformer tout état acceptant en un état qui efface tout le ruban et remet la tête en position initiale.

2. Le passage quadratique est similaire au théorème de Savitch.

Le problème **QBF** est « le » problème **PSPACE**-complet. En TD, on fera des réductions de certains problèmes à **QBF**.

Théorème 2 (Savitch). On a $\text{NSPACE}(s(n)) \subseteq \text{DSPACE}(s(n)^2)$ si $s(n) \geq \log n$.³ □

Corollaire 1. On a $\text{NL} \subseteq \text{DSPACE}(\log^2 n)$.

PATH | **Entrée.** Un graphe G orienté, et $s, t \in V(G)$
Sortie. Existe-t-il un chemin de s à t dans G ?

Proposition 2. On a que $\text{PATH} \in \text{DSPACE}(\log^2 n)$, où

Remarque 3. En TD, on a vu que **PATH** est **NL**-complet, et donc la proposition implique le corollaire. En effet, soit $A \in \text{NL}$ et $x \in \{0, 1\}^n$, on a

$$x \in A \iff f(x) \in \text{PATH},$$

où $f : A \leq_L \text{PATH}$ est la réduction en espace logarithmique (car le problème **PATH** est **NL**-complet). La construction de $f(x)$ se fait en espace $O(\log n)$ et décider si $f(x) \in \text{PATH}$ ou non peut se faire en espace $O(\log^2 |f(x)|)$, or $|f(x)|$ est polynomial en $|x| = n$, d'où la borne annoncée.

Preuve (de la proposition). On donne un algorithme **path**(G, u, v, i) en espace $O(\log^2 n)$ qui décide s'il existe, dans G , un chemin de u à v de longueur au plus 2^i . On pourra donc résoudre **PATH** en appelant **path**($G, s, t, \lceil \log n \rceil$).

3. Depuis sa preuve, on n'a jamais réussi à améliorer ce résultat, ni montrer qu'un facteur carré est nécessaire.

```

1 : Procédure path( $G, u, v, i$ )
2 :   si  $i = 0$  alors
3 :     si  $uv \in E(G)$  ou  $u = v$  alors Accepter
4 :     sinon Rejeter
5 :   pour tout sommet  $w \in V(G)$  faire
6 :     si path( $G, u, w, i - 1$ ) et path( $G, w, v, i - 1$ ) alors
7 :       Accepter
8 :   Rejeter

```

Pour la correction, on montre si $\text{path}(G, u, v, i)$ accepte alors il existe un chemin de longueur au plus 2^i par récurrence sur i .

- ▷ Pour le cas $i = 0$, c'est bon par le premier « **si** ».
- ▷ Pour l'hérité, si on a un chemin de longueur au plus 2^{i-1} de u à w et un chemin de longueur au plus 2^{i-1} de w à v , on concatène ces chemins pour obtenir un chemin de u à v de longueur au plus 2^i .

Réciproquement, s'il existe un chemin de u à v de longueur au plus 2^i , alors $\text{path}(G, u, v, i)$ accepte, car il suffit de choisir w comme sommet milieu du chemin.

On a $O(\log n)$ appels récursifs ; et à chaque appel, on doit mémoriser w ce qui demande $O(\log n)$ bits. On en déduit une complexité en espace en $O(\log^2 n)$. \square

Preuve (du théorème de Savitch). Supposons que A peut être résolu par une machine non-déterministe M en espace $O(s(n))$ où est $s(n)$ constructible en espace. Soit $x \in \{0, 1\}^n$ une instance de A .

On considère le graphe G_x des **configurations potentielles** de la machine M sur l'entrée x , c'est-à-dire l'ensemble des configurations avec x en entrée et au plus $c \cdot s(n)$ cases utilisées sur chaque ruban de travail.

Lemme 1. Le graphe G_x a $2^{O(s(n))}$ sommets et peut être construit en espace $O(s(n))$. \square

On a que

$$x \in A \iff (G_x, s, t) \in \text{PATH},$$

où s est la configuration initiale de M sur l'entrée x et t la configuration acceptante (qu'on supposera unique, *c.f.* preuve de la PSPACE-complétude de QBF). Par le lemme, on a que (G_x, s, t) se fait en espace $O(s(n))$. Décider si $(G_x, s, t) \in \text{PATH}$ se fait en espace $O(\log^2 |G_x|)$ donc $O(s(n)^2)$. \square

Remarque 4. La preuve précédente utilise deux résultats

- ▷ le théorème de composition *amélioré* :

Théorème 3 (Composition). Soient f et g deux fonctions calculables en espace $s_f(n)$ (*resp.* $s_g(n)$). On peut calculer la composée $(f \circ g)(x)$ en espace $O(s_g(|x|) + s_f(|g(x)|))$. \square

- ▷ et le fait que l'on pourra supprimer l'hypothèse de constructibilité de $s(n)$:

Pour cela, on essaye $s(n) = 1, 2, \dots$ et on s'arrête à $s(n) = i$ si aucune configuration de taille $i + 1$ n'est accessible à partir de la configuration initiale sur l'entrée x (appel à l'algorithme pour PATH).

Remarque 5. Le problème PATH dans les graphes non-orientés est dans L! C'est un résultat récent (2005).

La prochaine fois, on s'intéresse aux oracles.