

שיעור 13

סיבוכיות מקום ושלמות ב PSPACE

13.1 הגדרה של סיבוכיות מקום

הגדרה 13.1 סיבוכיות מקום של מכונת טיורינג

הסיבוכיות מקום של מ"ט M על קלט w היא פונקציה $f(|w|)$ השווה למספר התאי סרט לכל היותר של המכונה M שבהם נעשה שימוש בחישוב של M על w .

הגדרה 13.2 המחלקה $SPACE(f(n))$

מחלקת $SPACE(f(n))$ היא אוסף כל השפות L עבורן קיימת מכונת טיורינג דטרמיניסטית M שמכריעה אותה כך ש:

על כל קלט w באורך $n = |w|$, המכונה M משתמשת לכל היותר $O(f(n))$ תאי סרט.

. $\{ \exists \text{ מ"ט } M \text{ שמכריעה } L \text{ ומשתמשת לכל היותר ב- } O(f(n)) \text{ תאי סרט.} \mid L \in SPACE(f(n)) \}$

13.1 דוגמה

נראה כי ניתן לפתור את הבעיה SAT ע"י אלגוריתם שהוא רץ במקום לינארי. כלומר:

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

תהי ϕ נוסחה בוליאנית כלשהי. נסמן $n = |\phi|$ ונסמן ב- m את מספר המשתנים ב- ϕ . נגדיר מכונה M שפועלת כך:

$$M = \text{על כל קלט } \langle \phi \rangle$$

(1) M רושמת את המחרוזת $\langle \phi \rangle$ על סרט הקלט.

(2) לכל השמה a_1, a_2, \dots, a_m (כאשר $a_i \in \{0, 1\}$ הוא הערך הנוכחי של x_i):

(א) M רושמת את מחרוזת של ההשמה $a_1 a_2 \dots a_m$ על סרט העבודה.

(ב) M מחשבת את הערך של ϕ עבור ההשמה הנוכחית a_1, \dots, a_m ע"י סריקה של הקלט $\langle \phi \rangle$ שרשום על סרט הקלט.

(ג) אם מתקבל $\phi(a_1, \dots, a_m) = 1$ אז M מקבלת.

(3) אם עבור כל ההשמות התקבל $\phi(a_1, \dots, a_m) = 0$ אז M דוחה.

מכאן אנחנו רואים כי המכונה M_1 רצה במקום לינארי. בפרט:

• M שומרת על סרט העבודה את ההשמה $a_1 \dots a_m$ וזה נדרש $O(m)$ תאים.

• המספר המשתנים, m הוא n לכל היותר.

• לכן M רצה במקום $O(n)$.

לפיכך:

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

הגדרה 13.3 המחלקה $NSPACE(f(n))$

מחלקת $NSPACE(f(n))$ היא אוסף כל השפות L עבורן קיימת מכונת טיורינג אי-דטרמיניסטית N שמכריעה אותה כך ש:
 על כל קלט w באורך $n = |w|$ המכונה N משתמשת לכל היותר $O(f(n))$ תאי סרט מתוך כל המסלולי חישוב של N .

$NSPACE(f(n)) = \{L \mid \exists \text{ מ"ט א"ד } N \text{ שמכריעה } L \text{ ומשתמשת לכל היותר ב- } O(f(n)) \text{ תאי סרט.}\}$

דוגמה 13.2

תהי ALL_{NFA} השפה הבאה:

$$ALL_{NFA} = \{ \langle A \rangle \mid L(A) = \Sigma^* \text{ ו- } A \text{ הוא NFA} \}.$$

הוכיחו כי $ALL_{NFA} \in NSPACE(n)$.

13.2 משפט סביץ'**13.3 המחלקה PSPACE****הגדרה 13.4 PSPACE**

PSPACE היא מחלקת כל הבעיות שניתן לפתור על ידי מכונת טיורינג דטרמיניסטית תוך שימוש בסיבוכיות מקום פולינומית.

הגדרה 13.5 NPSPACE

NPSPACE היא מחלקת כל הבעיות שניתן לפתור על ידי מכונת טיורינג אי-דטרמיניסטית תוך שימוש בסיבוכיות מקום פולינומית.

13.4 שלמות ב- PSPACE**13.5 המחלקה L****13.6 המחלקה NL****13.7 שלמות ב- NL****13.8 שיויון NL ו- coNL**