

שיעור 13

סיבוכיות מקומ ושלמות ב PSPACE

13.1 הגדרה של סיבוכיות מקומ

הגדרה 13.1 סיבוכיות מקומ של מכונת טיורינג

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

הגדרה 13.2 המחלוקת $SPACE(f(n))$

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

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

$SPACE(f(n)) = \{L \mid L \text{ שמכריעה } f(n) \text{ ומשתמשת לכל היותר ב- } O(f(n)) \text{ תאי סרט}\}$.

דוגמה 13.1

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

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

תהי ϕ נוסחה בוליאנית כלשהי. נסמן $|\phi| = n$ 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 $a_1, a_2, \dots, a_m \in \{0, 1\}$ (כאשר a_i 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 מתקיים $\phi(a_1, \dots, a_m) = 1$ אז M מקבלת.

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

מכאן אנחנו רואים כי המכונה M_1 רצתה במקום ליניארי. בפרט:

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

- המספר המשתנים, m הוא n לכל היותר.

- לכן M רצתה במקום $O(n)$.

לפיכך:

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

הגדה 13.3 המחלקה $NSPACE(f(n))$

מחלקת $NSPACE(f(n))$ היא אוסף כל השפות L עבורן קיימת מכונת טיריניג א-דטרמיניסטיבית N שמכריעה אותה כך ש: על כל קלט w באורך $|w| = n$ המכונה N משתמש לכל היותר $O(f(n))$ תאי סרט מותך כל המסלולי חישוב של N .

$$NSPACE(f(n)) = \{L \mid L \text{ הוא } O(f(n)) \text{ תאי סרט.}\}$$

דוגמה 13.2

תהי השפה הבאה:

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

הוכיחו כי $ALL_{NFA} \in NSPACE(n)$.

13.2 משפט סביז'**13.3 המחלקה PSPACE****הגדה 13.4 PSPACE**

PSPACE היא מחלקת כל הבעיה שנייה לפתרון על ידי מכונת טיריניג דטרמיניסטיבית תוך שימוש בסיבוכיות מקומ פולינומית.

הגדה 13.5 NPSPACE

NPSPACE היא מחלקת כל הבעיה שנייה לפתרון על ידי מכונת טיריניג א-דטרמיניסטיבית תוך שימוש בסיבוכיות מקומ 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**