# חישוביות וסיבוכיות

# תוכן העניינים

הגדרה של מכונת טיורינג	3 מכונו
23 מיורינג מרובת סרטים: הגדרה היוריסטית מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה היוריסטית מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה היוריסטית מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה פורמלית מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה פורמלית מונפיגורציה של מטמ"ס מסרט יחיד שקילות בין מטמ"ס למ"ט עם סרט יחיד מיורינג אי דטרמיניסטיתם	3 מכונו
23 ת טיורינג מרובת סרטים ת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה היוריסטית מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה פורמלית	3 מכונו
ת טיורינג מרובת סרטים מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה היוריסטית מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה פורמלית מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה פורמלית קונפיגורציה של מטמ"ס שקילות בין מטמ"ס למ"ט עם סרט יחיד טיורינג אי דטרמיניסטיתם	3 מכונו
מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה היוריסטית	
מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה היוריסטית	
מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה פורמלית	1112n <i>4</i>
קונפיגורציה של מטמ"ס	1115m 4
שקילות בין מטמ"ס למ"ט עם סרט יחיד	1112m 4
נ טיורינג אי דטרמיניסטיתם	1115m 4
	111212 4
	12121 4
הגדרה של מכונת טיורינג אי-דטרמיניסטית	
36	
שקילות בין מ"ט א"ד למ"ט דטרמיניסטית	
של צרץ טיורינג ודקדוקים כלליים	5 התזה
היחס בין הכרעה וקבלה	
שקילות של מכונת טיורינג ותוכנית מחשב	
42	
דקדוקים כלליים	
דקדוקים כלליים ומכונת טיורינג	
ההיררכיה של חומסקי	
RE -ת סגירות של $R$ ו- $RE$ -ת סגירות של	6 תכונו
57 $RE$ ו- $RE$ ו- $RE$	
63 דטרמיניסטית קידוד של מ"ט דטרמיניסטית	
63	
66 -יעות -יעות	אי-כר <i>7</i>
השפות $L_{ m d}$ , $L_{ m d}$ , $L_{ m dacc}$	
$L_E$ השפה $L_E$ לא כריעה	
$L_{EO}$ השפה $L_{EO}$ לא כריעה $L_{EO}$ השפה השפה איני בייעה בייעה בייעה איני בייער השפה השפה השפה בייער השפח בייער השפה בייער השפה בייער השפה בייער השפה בייער השפה בייער השפח בייער השפח בייער השפה בייער השפח בייער השפה בייער השפח בייער בייער השפח בייער השפים בייער בייע	
$E_{EQ}$ השל היילות של שפות	

### חישוביות וסיבוכיות

76																																				ציה	רדוק	8
76				•																															של רדוקציות	טבלה		
76				•																															. המחשבת את פונקציה	מ"ט ו		
78																																				רדוקצ		
85															(	8.	2 '	عں	שנ	(מ	ת	מו	לי	ושי	מ	ות	שפ	וי	בי	ה	ציו	יק!	٦,	הר	זות בשימוש של משפט <mark>ו</mark>	דוגמא		
85																																			זות בשימוש של משפט <del>ו</del>			
92																																			<b>כיות</b> ה של סיבוכיות	ו לסיבו בנדבו	מבוא	9
92																																						
94																																			בין הסיבוכיות של מ"ט י 			
95																																			בין הסיבוכיות של מ"ט ז			
97																																			Pיקה לקה			
97																																			PATH :			
99	•	•	•	•	•	٠	٠	٠	٠	•	٠	٠	•	•	٠	•	٠	•	•		•	٠	٠	٠	•		•	٠	•	•	•	•	•		$\dots$ RELPRIME:	בעיית		
102																																			והמחלקה NP	לקה P	המחי	10
102																																			Pקה $P$	,		
102																																			P אות לבעיות ב-			
102																																			ייינ לבל יינ ב המסלול ההמילטוני H:			
102																																			יתם אימות			
103																																			'קה NP לקה			
106																																			בין NP למ"ט א"ד 			
107	•	•	•	•	•	•	•	٠	٠	٠	٠	٠	•	٠	٠	٠	٠	•	•		•	٠	٠	٠	•	• •	•	٠	٠	•	٠	٠	•	•	ר בין המחלקה P ו- NP	הקשר		
110																																				ולמות	NP ل	11
110																																			NPH -ו $NPC$	המחל		
111																																			: הספיקות	בעיית		
111																																			SAT :			
112																																			י קוק לוין			
112																																			kSATות של			
112																																			3SAT			
114	•	•	•	•	•	٠	٠	٠	٠	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	• •	•	٠	٠	٠	•	• •	•	•	•	•	•	•	•	• •	נ משפט קוק לוק*	וווכווו		
120																																			ולינומיאליות	ציות פ	רדוק	12
120			•	•					•		•			•																	•			ī	היא $NP$ שלמה $CLIG$	QUE		
122																																		•	: הקבוצה הבלתי תלויה	בעיית		
124				•																															הכיסוי בקודקודים	בעיית		
125																																			$\ldots$ , $VC$ a			
126																																			PARTIT			
126																																			ציות פולינומיאליות			
127																																			NP שלמות $NP$	,		
,	·		-	•		•	•	·	·		·	·									·	·	•				•	·										
128																																			PSPACE קום ושלמות ב		סיבונ	13
128																																						
128				•	•	•		•	•		•						•		•			•	•	•			•		•			•			PSPACE קה	המחל		
128				•	•																	•							•						PSPACE -ב ד	שלמוו		
128				•					•		•								•			•													לקה L לקה	המחל		
128				•							•											•													NL לקה	המחל		
128				•																															NL -ב'ת	שלמוו		
128																																			coNL <b>-1</b> NL <b>1</b>			

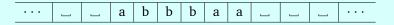
# שיעור 1 מכונות טיורינג

# 1.1 הגדרה של מכונת טיורינג

#### הגדרה 1.1 מכונת טיורינג (הגדרה היוריסטית)

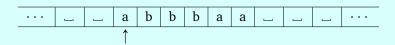
#### הקלט והסרט

- מכונת טיורינג (מ"ט) קורא קלט.
- הקלט עצמו נמצא על סרט אינסופי מחולק למשבצות.
  - כל תו של הקלט כתוב במשבצת אחת של הסרט.
- במכונת טיורינג אנחנו מניחים שהסרט אינסופי לשני הכיוונים.
- ." $_{-}$ " משמאל לתחילת הקלט יש רצף אינסופי של תווי רווח  $_{-}$ ".
  - $"_-$  מימין לסוף הקלט יש רצף אינסופי של תווי רווח \*



#### הראש

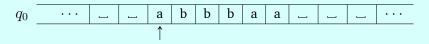
• במצב ההתחלתי הראש בקצה השמאלי של הקלט.



- הראש יכול לזוז ימינה על הסרט וגם שמאלה על הסרט.
  - הראש קורא את התוכן של המשבצת שבה הוא נמצא.
- הראש יכול לכתוב על משבצת, אבל רק על המשבצת שבה הראש נמצא.

#### תאור העבודה של המכונה

- $_{-}$ ים. בתחילת הריצה, הקלט כתוב התחילת הסרט כאשר מימינו נמצא רצף אינסופי של תווי  $_{-}$ ים.
  - $q_0$  הראש מצביע על התא הראשון בסרט והמכונה נמצאת במצב התחלתי ullet



- בכל צעד חישוב, בהתאם למצב הנוכחי ולאות שמתחת לראש (התו הנקרא), המכונה מחליטה:
  - \* לאיזה מצב לעבור
  - \* מה לכתוב מתחת לראש (התו הנכתב)
  - \* לאן להזיז את הראש (תא אחד ימינה, או תא אחד שמאלה, או להישאר במקןם).
    - למכונה ישנם שני מצבים מיוחדים:
    - . אם במשך הריצה המכונה מגיעה ל- $q_{
      m acc}$  היא עוברת ומקבלת: \*
      - . הוא עוברת היא עוברת ל- מגיעה מגיעה החיצה הריצה במשך הריצה יוברת יוברת יוברת  $q_{\rm rej} \, *$ 
        - . אם המכונה לא מגיעה ל $q_{
          m rej}$  או  $q_{
          m acc}$  אם המכונה לא מגיעה ל

### הגדרה 1.2 מכונת טיורינג

מכונת טיורינג (מ"ט) היא שביעיה

$$M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_{\mathsf{acc}}, q_{\mathsf{rej}})$$

# :כאשר

קבוצת מצבים סופית ולא ריקה  $\_ \notin \Sigma$  $\sum$ אלפבית הקלט  $\Sigma \subseteq \Gamma$ ,  $\subseteq \Gamma$ אלפבית הסרט Γ

 $\delta: (Q \setminus \{q_{\text{rej}}, q_{\text{acc}}\} \times \Gamma \to Q \times \Gamma \times \{L, R\}$  $\delta$ פונקצית המעברים מצב התחלתי  $q_0$ 

> מצב מקבל יחיד  $q_{\rm acc}$

מצב דוחה יחיד

#### דוגמה 1.1

נבנה מכונת טיורינג אשר מקבלת מילה אם היא בשפה

$$L = \{ w \in \{a, b\}^* | \#a_w = \#b_w \} .$$

a ו a ו אותיות אותיות a ו a ז"א השפת כל המילים עם מספר שווה אותיות

הפאודו-קוד של המכונה, כדלקמן.

#### פסאודו-קוד

- בורקים את הקלט משמאול לימין.
- אם לא מצאנו a וגם לא מצאנו b אם לא  $\bullet$
- עליו √, ועוברים לשלב 2). a אם האות הראשונה שהראש מצא היא
- שם האות הראשונה שהראש מצא היא  $_{\rm b}$ , כותבים עליו  $_{\rm c}$ , ועוברים לשלב 3).
  - ממשיכים לזוז ימינה עד שנמצא b ממשיכים (2
    - אם לא מצאנו b דוחה.
  - אם מצאנו b כותבים עליו √, חוזרים לתחילת הקלט וחוזרים לשלב 1).
    - ממשיכים לזוז ימינה עד שנמצא a משיכים (3
      - . דוחה  $\Leftarrow$  a אם לא מצאנו
  - שלב וחוזרים לשלב √, חוזרים לתחילת הקלט וחוזרים לשלב 1). אם מצאנו

כעת נתן הגדרה פורמלית של המכונת טיורינג שמבצעת את האלגוריתם הזה.

$$M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_{\rm acc}, q_{\rm rej})$$

כאשר Q הקבוצת המצבנים הבאה:

$$Q = \{q_0, q_a, q_b, q_{\text{back}}, q_{\text{rej}}, q_{\text{acc}}\}.$$

המשמעותם של כל המצבים נרשמים בטבלה למטה:

$q_0$	המצב ההתחלתי. אליו נחזור אחרי כל סבב התאמה של זוג אותיות.
$q_a$	מצב שבו ראינו a ומחפשים d תואם.
$q_b$	מצב שבו ראינו b מחפשים a תואם.
$q_{ m back}$	מצב שנשתמש בו כדי לחזור לקצה השמאלי של הקלט ולהתחיל את הסריקה הבאה (סבב ההתאמה הבא).
$q_{ m acc}$	מצב מקבל.
$q_{\mathrm{rej}}$	מצב דוחה.

, הינן:  $\Gamma$ , היכרט,  $\Gamma$ , הינן: האלפבית של הקלט,  $\Gamma$ 

$$\Sigma = \{a,b\}, \qquad \Gamma = \{a,b,\_,\checkmark\}.$$

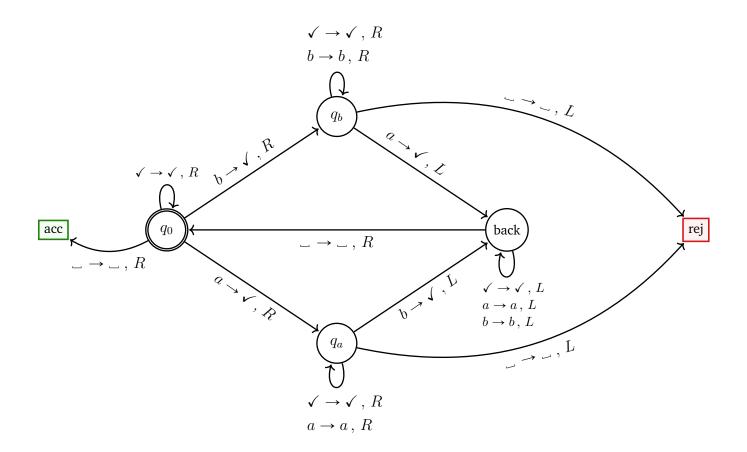
. הפונקצית מוגדרת כדלקמן  $\delta:Q\times\Sigma\to Q\times\Gamma\times\{L,R\}$ היא מוגדרת הפונקצית הפונקצית המעברים

$$\begin{split} \delta\left(q_{0}, \mathbf{a}\right) &= (q_{a}, \checkmark, R) \ , \\ \delta\left(q_{0}, \mathbf{b}\right) &= (q_{b}, \checkmark, R) \ , \\ \delta\left(q_{0}, \bot\right) &= (q_{\mathrm{acc}}, \bot, R) \ , \\ \delta\left(q_{a}, \checkmark\right) &= (q_{a}, \checkmark, R) \ , \\ \delta\left(q_{a}, \mathbf{a}\right) &= (q_{a}, \mathbf{a}, R) \ , \\ \delta\left(q_{a}, \mathbf{b}\right) &= (q_{\mathrm{back}}, \checkmark, L) \ , \\ \delta\left(q_{b}, \checkmark\right) &= (q_{b}, \checkmark, R) \ , \\ \delta\left(q_{b}, \mathbf{b}\right) &= (q_{a}, \mathbf{b}, R) \ , \\ \delta\left(q_{b}, \mathbf{a}\right) &= (q_{\mathrm{back}}, \checkmark, L) \ . \end{split}$$

כטבלה: לרשום את פונקציית המעבירים  $\delta$  יותר לרשום את פונקציית

$Q$ $\Gamma$	a	b	_	<b>√</b>
$q_0$	$(q_a, \checkmark, R)$	$(q_b, \checkmark, R)$	$(q_{\mathrm{acc}}, \_, R)$	$(q_0, \checkmark, R)$
$q_a$	$(q_a, a, R)$	$(q_{\text{back}}, \checkmark, L)$	$(q_{\rm rej}, \_, L)$	$(q_a, \checkmark, R)$
$q_b$	$(q_{back}, \checkmark, L)$	$(q_b, b, R)$	$(q_{rej}, {\it \_\_}, L)$	$(q_b, \checkmark, R)$
$q_{ m back}$	$(q_{ extsf{back}},  extsf{a}, L)$	$(q_{back}, b, L)$	$(q_0, \ldots, R)$	$(q_{ ext{back}}, \checkmark, L)$

תרשים מצבים



## דוגמה 1.2

בדקו אם המכונת טיורינג של הדוגמה 1.1 מקבלת את המילה aab.

# פתרון:

### דוגמה 1.3

בדקו אם המכונת טיורינג של הדוגמה 1.1 מקבלת את המילה abbbaa.

### פתרון:

```
b
                                                                b
                                                                                b
                                                                                              а
                 q_0
                                 а
                                                                                                         а
                 \checkmark
                                                                                b
                                                 b
                                                                b
                                 q_a
                                                                                              а
                                                                                                         а
                                 \checkmark
                                                                                b
                                                                                              а
                                                                                                         а
               q_{\mathsf{back}}
                                                                b
                                                                                b
                                                                                              а
q_{\mathsf{back}}
                                                                                                         а
                                                                b
                                                                                b
                                                                                              а
                                                                                                         а
                 q_0
                                                                b
                                                                                b
                                 q_0
                                                                                              а
                                                                                                         а
                                                                b
                                                                                b
                                                q_0
                                                                                              а
                                                                                                         а
                                                \checkmark
                                                                q_b
                                                                                b
                                                                                              а
                                                                                                         а
                                                                b
                                                                                q_b
                                                                                              а
                                                                                                         а
                                                \checkmark
                                                                                b
                                                                                              \checkmark
                                                              q_{\rm back}
                                                                                                         а
                                 \checkmark
                                                                                              \checkmark
                                                                \checkmark
                                                                                b
                                              q_{\mathrm{back}}
                                                \checkmark
                                                                                b
                                                                                                         а
                               q_{\mathrm{back}}
                                 \checkmark
                                                                                b
                                                                                             \checkmark
                                                                                                         а
               q_{\mathsf{back}}
                                                                                             \checkmark
                                                                                b
                                                                                                         а
q_{\mathsf{back}}
                                                                                b
                                                                                              \checkmark
                                                                                                         а
                 q_0
                                                                                             \checkmark
                                                 \checkmark
                                                                                b
                                                                                                         а
                                 q_0
                                                                                              \checkmark
                                                                                b
                                                                                                         а
                                                q_0
                                                 \checkmark
                                                                                b
                                                                                                         а
                                                                q_0
                                                                                              \checkmark
                                                                                              q_b
                                                                                                         а
                                                                \checkmark
                                                                                              \checkmark
                                                                             q_{\mathrm{back}}
                                                              q_{\mathrm{back}}
                                              q_{\mathrm{back}}
                 \checkmark
                                                 \checkmark
                               q_{\mathrm{back}}
                                 \checkmark
               q_{\mathsf{back}}
q_{\mathrm{back}}
                 _
                 q_0
                                 q_0
                                                                \checkmark
                                                q_0
                                                                q_0
                                                                                q_0
                                                                                             q_0
                                                                                                        q_0
                                                                                                                    q_{\rm acc}
```

# הגדרה 1.3 קונפיגורציה

תהי מחרוזת של  $M=(Q,q_0,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,q_{
m acc},q_{
m rej})$  תהי מכונת טיורינג.  $M=(Q,q_0,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,q_{
m acc},q_{
m rej})$ 

 $uq\sigma \mathbf{v}$ 

:כאשר משמעות

$$u, \mathbf{v} \in \Gamma^*$$
,  $\sigma \in \Gamma$ ,  $q \in Q$ .

- מצב המכונה, q
- הסימון במיקום הראש  $\sigma$
- תוכן הסרט משמאל לראש, u
  - .ע תוכן הסרט מימין לראש

# דוגמה 1.4 (המשך של דוגמה 1.2)

u	q	$\sigma$	v
	$q_0$	a	ав 🗆
_ ✓	$q_a$	a	b _
_ <b>√</b> a	$q_a$	b	
_ ✓	$q_{ m back}$	a	<b> </b>
	$q_{ m back}$	$\checkmark$	а √ _
	$q_{ m back}$		<b>√</b> a <b>√</b> _
	$q_0$	$\checkmark$	a <b>√</b> _
_ ✓	$q_0$	a	<b> </b>
_ ✓ ✓	$q_a$	$\checkmark$	
_ ✓ ✓ ✓	$q_a$		_
_ ✓ ✓	$q_{rej}$	<b>√</b>	_

#### דוגמה 1.5

בנו מכונת טיורינג אשר מקבלת כל מילה בשפה

$$L = \{a^n \mid n = 2^k , \ k \in \mathbb{N}\}$$

2 אשר חזקה של a אותיות מספר מילים בעלי

# פתרון:

ראשית נשים לב למשפט הבא:

#### משפט 1.1

מספר שלם n שווה לחזקה אי-שלילית של 2, כלומר  $(k\geqslant 0)$  מספר אם ורק אם קיים שלם m עבורו מספר שלם n שלילית של 2. בדיוק m פעמים נותן 1.

#### הוכחה:

⇒ כיוון

$$rac{n}{2^k}=1$$
 אם  $n=2^k\;(k\geqslant 0)$  אם

 $\Rightarrow$  כיוון

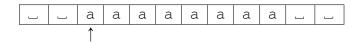
$$n=2^m$$
 אם קיים  $0\geqslant m$  עבורו  $n=2^m$  אז  $n=2^m$  אז או עבורו  $m\geqslant 0$ 

לאור המשפט הזה נבנה אלגוריתם אשר מחלק את מספר האותיות במילה ב-2 שוב ושוב בצורה איטרטיבית.

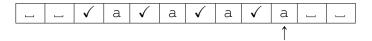
- 2 אם אחרי סיבוב מסויים נקבל מספר אי-זוגי שונה מ- 1, אז אין מצב שמספר האותיות  $\alpha$
- של חילוקים של מספר מספר מספר אחרי a אחת הנשארת, א"א אחרי מספר מסוים של חילוקים של בצד שני אם אחרי סיבוב כלשהו נקבל בדיוק a אותיות המספר של אותיות a המספר של אותיות מובטח לנו שהמספר של המספר של אותיות מספר אותיות מספר של אותיות מובטח לנו שהמספר של אותיות מספר אותיות מספר של אותיות מספר של מספר

כעת נסביר כיצד המכונת טיורינג מבצעת את השיטה הזאת בפועל כדלקמן.

במצב ההתחלתי יש מחרוזת של רצף אותיות a כתובה על הסרט והראש נמצא מתחת האות הראשונה.



עוברים על הקלט משמאל לימין ומבצעים מחיקה לסירוגין של האות a. כלומר, אות אחת נמחק ואות אחת נשאיר וכן הלאה, עד שמגיעים לקצה הימין של המילה.



- :אחרי שהראש הגיע לסוף המילה:
- אחת בדיוק  $\Leftarrow$  המכונה תקבל.  $\bullet$ 
  - אם כתוב  $\checkmark$  בתו האחרון  $\Rightarrow$  המכונה תדחה.
- אחרת, אם כתוב a בתו האחרון הראש חוזר לתחילת המחרוזת וחוזרים לשלב 2).

כדוגמה של מילה המתקבלת על ידי האלגןריתם, למטה רשומות האיטרציות של האלגוריתם הזה על המילה כדוגמה של מילה מילה (a אותיות b). במצב ההתחלתי הסרט נראה כדלקמן.



i=3 איטרציה (3) לאחר האיטרציה הבאה. הבאה. איטרציה הבאה הבאה.

. אחת בדיוק אז המכונה מקבלת יש אות i=4 באיטרציה (4 איטרציה איטרציה בדיוק אז איטרציה איטרציה ווע יש אות אות איטרציה איטרציה איטרציה איטרציה איטרציה איטרציה אות אות איטרציה אות איטרציה איטרציה איטרציה איטרציה אות איטרציה אות איטרציה איט

כדוגמה של מילה הלא המתקבלת על ידי האלגוריתם, למטה רשומות האיטרציות של האלגוריתם הזה על כדוגמה של מילה (a אותיות של אותיות).

במצב ההתחלתי הסרט נראה כדלקמן.



התו הראשון הוא √ אז דוחה.

כעת נתן הגדרה פורמלית של המכונת טיורנג שמקבלת השפה הזאת:

$$M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_{\rm acc}, q_{\rm rej})$$
,

כאשר המשמעותם  $Q=\{q_0, \text{ one, even, odd}, q_{\text{acc}}, q_{\text{rej}}\}$  המצבים היא המצבים היא גר $\Gamma=\{a, \bot, \checkmark\}$  הם מפורטים למטה:

מצב none: מצב התחלתי. עדיין לא קראנו a בסבב סריקה זה.

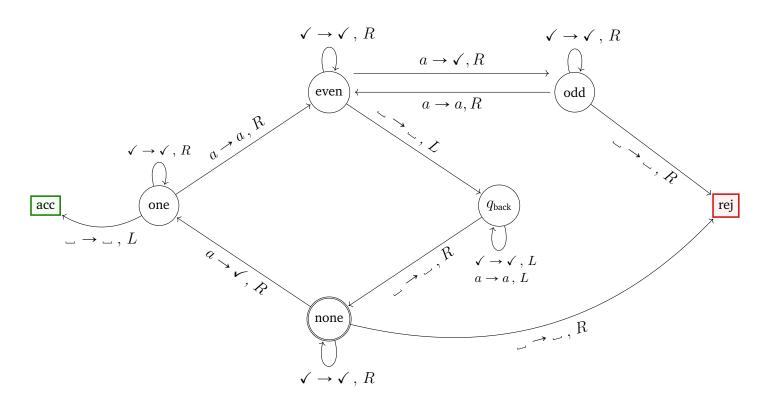
מצב one: קראנו a בודד.

מצב even: קראנו מספר זוגי של a . a מצב even: קראנו מספר זוגי של

. a מצב odd: קראנו מספר אי-זוגי של

מצב  $q_{\mathrm{back}}$  מצב

מצבים למטה.



#### דוגמה 1.6

בדקו אם המילה aaaa מתקבלת על ידי המכונת טיורינג בדוגמה 1.5.

#### פתרון:

none	а	а	а	a	
 $\checkmark$	one	а	a	а	_
 $\checkmark$	а	even	a	a	_
 $\checkmark$	а	$\checkmark$	odd	а	_
 $\checkmark$	а	$\checkmark$	a	even	_
 $\checkmark$	а	$\checkmark$	back	а	_
 $\checkmark$	а	back	$\checkmark$	a	_
 $\checkmark$	back	а	$\checkmark$	а	_
 back	$\checkmark$	а	$\checkmark$	a	_

back	_	$\checkmark$	а	$\checkmark$	а	_
_	none	$\checkmark$	а	$\checkmark$	а	_
	$\checkmark$	none	а	$\checkmark$	а	_
	$\checkmark$	$\checkmark$	one	$\checkmark$	а	_
	$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	one	а	_
	$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	а	even	_
	$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	back	а	_
	$\checkmark$	$\checkmark$	back	$\checkmark$	а	_
	$\checkmark$	back	$\checkmark$	$\checkmark$	а	_
	back	$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	а	_
back		$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	а	_
_	none	$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	а	_
	$\checkmark$	none	$\checkmark$	$\checkmark$	а	_
	$\checkmark$	$\checkmark$	none	$\checkmark$	а	_
	$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	none	а	_
	$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	one	
	$\checkmark$	$\checkmark$	$\checkmark$	acc	$\checkmark$	

u	q	$\sigma$	v
	none	a	aaa _
_ ✓	one	a	aa 🗅
_ <b>√</b> a	even	a	а 🗆
_ <b>√</b> a <b>√</b>	odd	a	
_√a√a	even	_	_
_ <b>√</b> a <b>√</b>	back	a	_
_ <b>√</b> a	back	✓	а 🗆
_ ✓	back	a	√ a _
_	back	✓	а√а∟
	back	_	√a√a∟
 <b>&lt;</b>	none	✓	а√а∟
_ ✓	none	a	<b>√</b> a _
_ ✓ ✓	one	✓	а 🗕
_	one	a	
_ <b>√√√</b> a	even	_	_
_	back	a	
_ ✓ ✓	back	√ a	_
_ ✓	back	✓	<b>√</b> a _
	back	✓	<b>√√</b> a _
_	back		<b>√√√</b> a _
_	none	 ✓ ✓	√√ a _
	none	$\checkmark$	√ a _
_ ✓ ✓	none	$\checkmark$	а 🗕
_	none	a	_
_	one		_
_	acc	✓	_

# דוגמה 1.7

בדקו אם המילה aaa מתקבלת על ידי המכונת טיורינג בדוגמה 1.5.

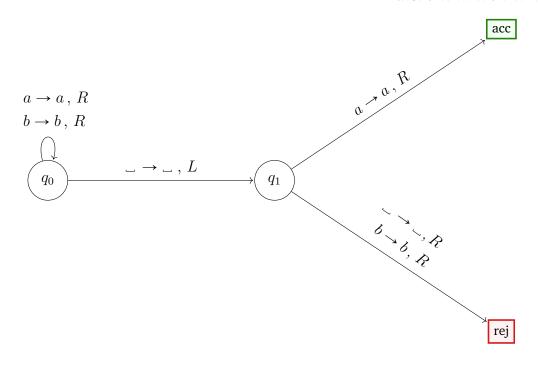
# פתרון:



u	q	σ	v
	none	a	aa 🗆
_ ✓	one	a	а 🗀
_ <b>√</b> a	even	a	]
_ <b>√</b> a <b>√</b>	odd		]
_ √ a √ _	rej		

### דוגמה 1.8

מהי השפה של המכונה למטה:



# פתרון:

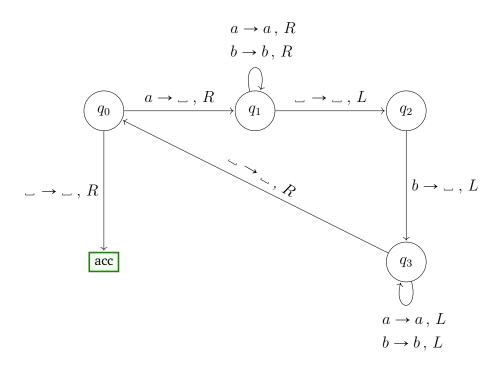
- 1) סורקים את הקלט משמאל לימין.
- .(1 או a או חוזרים לשלב לתו ימינה הבא או b או a או הנקרא .

- אם התו הנקרא  $\_$  אז הגענו לסוף הקלט, ועוברים לשלב 2).  $\bullet$ 
  - 2) עוברים שמאלה לתו הארון של המילה.
    - . אם התו הנקרא  $\Leftarrow a$  מקבל
      - אחרת דוחה.

לכן המכונה מקבלת שפת המילים המסתיימות באות a.

#### דוגמה 1.9

מהי השפה של המכונה למטה:



### פתרון:

#### במצב ההתחלתי:

- אם התו הנקרא  $\perp$   $\Rightarrow$  מקבל.
- .(2 מורידים אותו על  $\perp$  ועוברים שורידים מורידים אותו שה a אם התו הנקרא .
  - אחרת ⇒ דוחה.
  - . עוברים ימינה עד שמגיעים לסוף המילה.
- אם התו האחרון הוא b, מורידים אותו על ידי  $\_$ , חוזרים לתחילת המילה וחוזרים לשלב 1).
  - אחרת דוחה.

בכל איטרציה המכונה מורידה תוa בתחילת המילה וחוזרת ומורידה תוb תואם בסוף המילה. בכל איטרציה אם המכונה לא מוצאת מואם בסוף המילה היא דוחה המילה. אחרת אם המכונה לא דחתה המילה וכל האותיות נמחקות אז המילה מתקבלת. לכן המכונה מקבלת שפת המילים

$$\{a^nb^n|n\geqslant 0\}.$$

# הגדרה 1.4 גרירה בצעד אחד

M של היינה  $c_2$  ו-  $c_2$  ווריינה מכונת מכונת מכונת מכונת  $M=(Q,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,q_{
m acc},q_{
m rej})$  מכונת מסמן

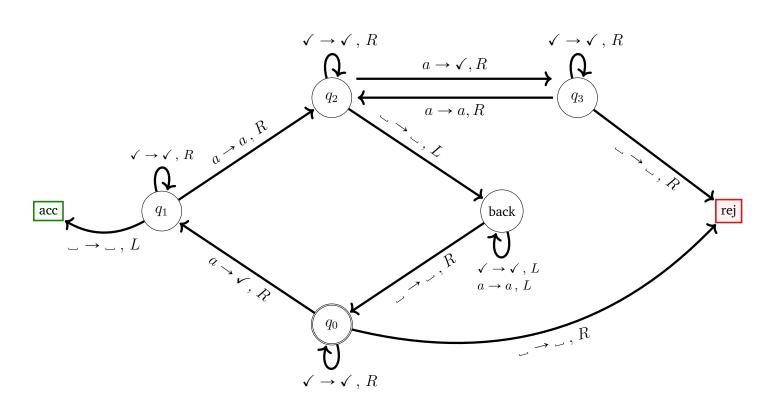
$$c_1 \vdash_M c_2$$

(במילים,  $c_2$  לורר את  $c_2$ ) אם כשנמצאים ב-  $c_1$  עוברים ל- בצעד בודד.

# דוגמה 1.10 (המשך של דוגמה 1.5)

עבור המכונת טיורינג שמתוארת בתרשים למטה מתקיים

$$\checkmark q_0 a \checkmark a \vdash_M \checkmark \checkmark q_1 \checkmark a$$



# הגדרה 1.5 גרירה בכללי

M של היינה  $c_2$  ו-  $c_2$  ו- מכונת טיורינג, מכונת  $M=(Q,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,q_{
m acc},q_{
m rej})$  מכונת נסמן

$$c_1 \vdash_M^* c_2$$

אם ניתן לעבור מ-  $c_2$  ל-  $c_2$  ל- או יותר צעדים.

# דוגמה 1.11 (המשך של דוגמה 1.5)

עבור המכונת טיורינג שמתוארת בתרשים למטה מתקיים

$$\checkmark q_0 a \checkmark a \vdash_M^* \checkmark \checkmark \checkmark q_4 a$$

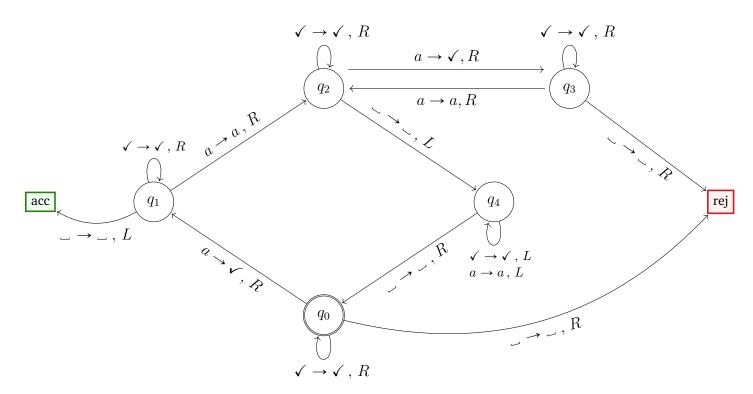
בגלל ש:

$$\sqrt{q_0} a \sqrt{a} \vdash_M \sqrt{\sqrt{q_1}} a$$

$$\vdash_M \sqrt{\sqrt{q_1}} a$$

$$\vdash_M \sqrt{\sqrt{q_2}} \bot$$

$$\vdash_M \sqrt{\sqrt{q_2}} a$$



# הגדרה 1.6 קבלה ודחייה של מחרוזת

: מכונת אומרים  $w\in \Sigma^*$  -ו מכונת מיורינג,  $M=(Q,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,q_{\mathrm{acc}}\,,\,q_{\mathrm{rej}})$  תהי

מקבלת את w אם M

$$q_0 w \quad \vdash_M^* \quad u \ q_{\rm acc} \, \sigma \, {\bf v}$$

. כלשהם  $u, \mathbf{v} \in \Gamma^*$  ,  $\sigma \in \Gamma$  כלשהם

אם w אם M •

$$q_0 w \vdash_M^* u q_{\text{rej}} \sigma v$$

. כלשהם  $u, \mathbf{v} \in \Gamma^*$  ,  $\sigma \in \Gamma$  כלשהם

# הגדרה 1.7 הכרעה של שפה

אם מכריעה את מכריעה אומרים מיורינג, ו- ב $L\subseteq \Sigma^*$ יו מכונת טיורינג, את מכריעה את מכריעה אומרים מכריעה את  $M=(Q,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,\mathrm{acc}\,,q_{\mathrm{rej}})$ לכל מתקיים:  $w\in \Sigma^*$ 

- w מקבלת את  $M \Leftarrow w \in L$ 
  - w דוחה את  $M \Leftarrow w \notin L$

# הגדרה 1.8 קבלה של שפה

תהי M מקבלת את מקבלת שפה. אומרים כי  $M=(Q,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,q_{
m acc}\,,\,q_{
m rej})$  תהי  $M=(Q,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,q_{
m acc}\,,\,q_{
m rej})$  אם לכל  $w\in\Sigma^*$  מתקיים:

- w אז M מקבלת את  $w \in L$  אם •
- $w \neq L$  אז M לא מקבלת את  $w \notin L$  אם

-במקרה כזה כאשר M מקבלת את השפה L, נכתוב ש

$$L(M) = L$$
.

# 1.2 טבלת המעברים

## דוגמה 1.12

בנו מכונת טיורינג שמכריעה את השפה

$$L = \{w = \{a, b, c\}^* | \#a_w = \#b_w = \#c_w\}$$

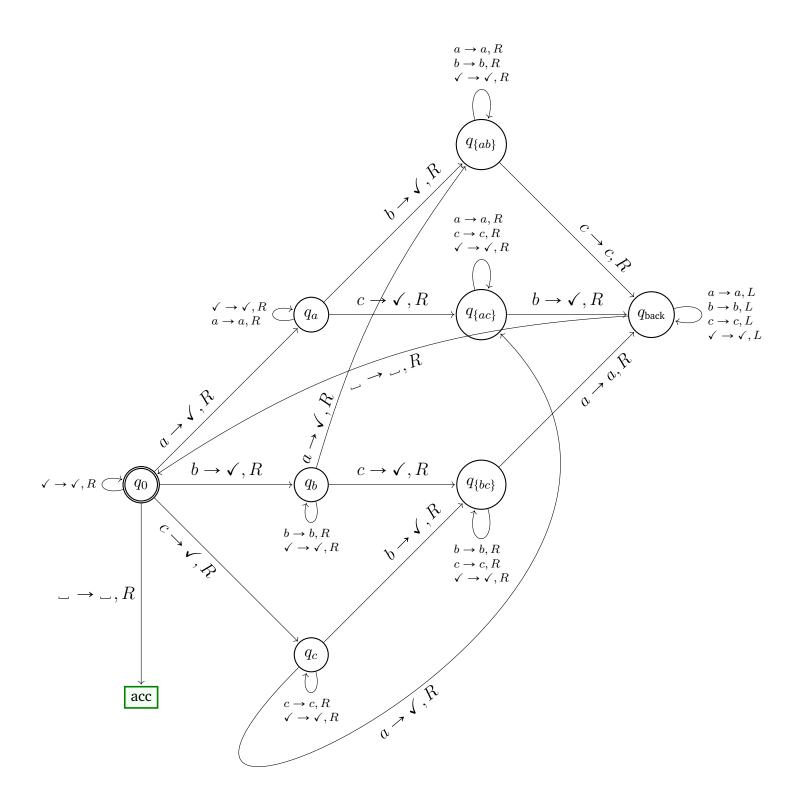
## פתרון:

 $\{a,b,c\}$  מסמן אותיות שונות מהקבוצה מסמן כל המכונה. הסימן של המכונה מהקבוצה הטבלת את המכונה על ידי הטבלת המעברים של המכונה. הסימן ללא חשיבות לסדר. כלומר:

$$S = \{a, b\}, \quad S = \{b, c\}, \quad S = \{a, c\}.$$

מצב	סימון בסרט	מצב חדש	כתיבה	תזוזה	תנאי
$q_0$	$\sigma$	$q.\sigma$	✓	R	$\sigma \in \{a, b, c\}$
$q.\sigma$	$\sigma$	$q.\sigma$	$\bigcirc$	R	$\sigma \in \{a, b, c\}$
$q.\sigma$	au	$q.\{\sigma\tau\}$	✓	R	$\sigma, \tau \in \{a, b, c\} \land \sigma \neq \tau$
q.S	$\sigma$	q.S	$\sigma$	R	$\sigma \in S$
qS	σ	$q_{ m back}$	✓	L	$\sigma \notin S$
$q_{ m back}$	$a,b,c,\checkmark$	$q_{ m back}$	Ω	L	
$q_0$		$q_{ m acc}$	$\Omega$	R	
$q_{ m back}$	$a,b,c,\checkmark$	$q_{ m back}$	Ω	L	
$q_{ m back}$		$q_0$	Q	R	

כעת נתאר את המכונה על ידי תרשים המצבים של המכונה:



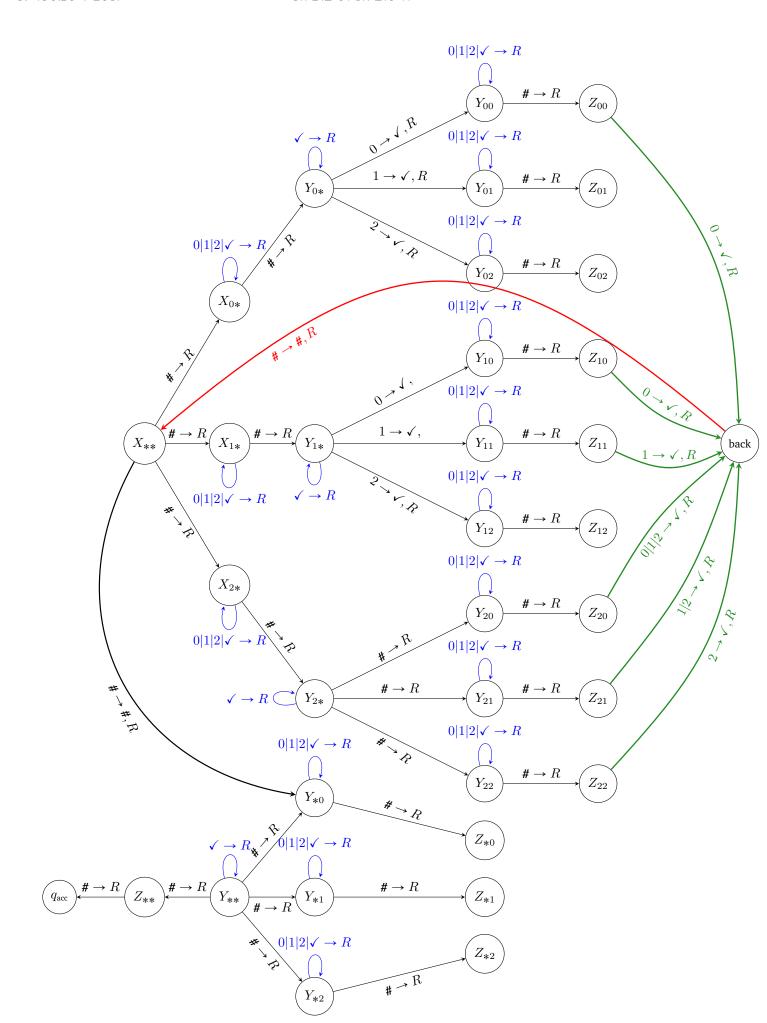
דוגמה 1.13

בנו מכונת טיורינג שמכריעה את השפה

$$\{x_1 \dots x_k \# y_1 \dots y_k \# z_1 \dots z_k \mid x_i, y_i, z_i \in \{0, 1, 2\}, \forall i, x_i \geqslant z_i \geqslant y_i\}$$

# פתרון:

מצב	סימון בסרט	מצב חדש	כתיבה	תזוזה	תנאי
X * *	$\sigma$	$X\sigma*$	✓	R	
X * *	✓	X * *	✓	R	
$X\sigma*$	$0,1,2,\checkmark$	$X\sigma*$	Q	R	
$X\tau *$	#	$Y\tau *$	Q	R	
$Y\tau *$	$\sigma$	$Y\tau\sigma$	Ω	R	
$Y_{\tau^*}$	✓	$Y\tau *$	Q	R	
$Y\tau\sigma$	$0,1,2,\checkmark$	$Y\tau\sigma$	Q	R	
$Y \tau_1 \tau_2$	#	$Z\tau_1\tau_2$	Q	R	
$Z\tau_1\tau_2$	✓	$Z\tau_1\tau_2$	Ω	R	
$Z\tau_1\tau_2$	$\sigma$	$q_{ m back}$	<b>√</b>	L	
Z**	_	$q_{ m acc}$	Q	R	$\tau_1 \geqslant \sigma \geqslant \tau_2$
$q_{ m back}$	$0,1,2,\checkmark$	$q_{ m back}$	Ω	L	
$q_{ m back}$		X * *	Q	R	



# 1.3 חישוב פונקציות

# f מכונת טיורינג שמחשבת פונקציה 1.9

תהי  $M=(Q,\Sigma,\Gamma,\delta,q_0,q_{\mathrm{acc}},q_{\mathrm{rej}})$  ותהי  $f:\Sigma_1^*\to\Sigma_2^*$  מכונת טיורינג. אומרים כי M מחשבת את אם:

- $\Sigma_2 \subset \Gamma$  -1  $\Sigma = \Sigma_1$  •
- $.q_0w \vdash q_{\mathrm{acc}}f(w)$  מתקיים  $w \in \Sigma_1^*$  לכל •

# דוגמה 1.14 חיבור אונרי

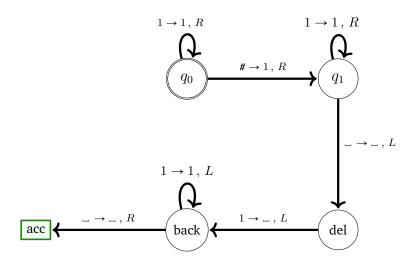
בנו מכונת טיורינג אשר מקבלת את הקלט

 $1^{i}$ # $1^{j}$ 

ומחזירה את פלט

 $1^{i+j}$ .

# פתרון:



### דוגמה 1.15 כפל אונרי

בנו מכונת טיורינג אשר מקבלת את הקלט

 $1^{i}$ # $1^{j}$ 

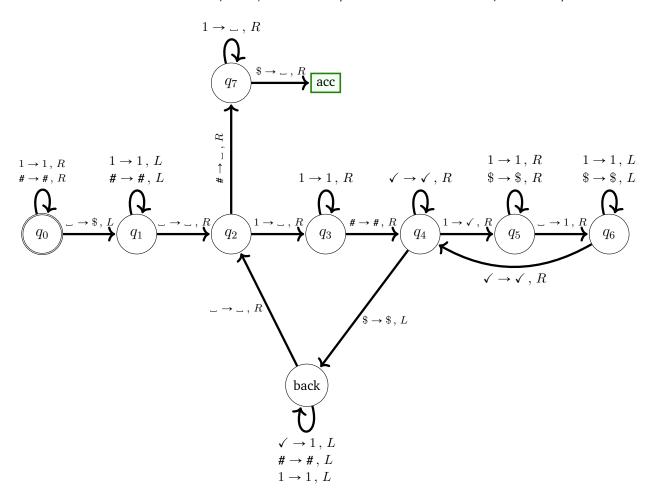
ומחזירה את פלט

 $1^{i\cdot j}$  .

### פתרון:

.2 כפול 2 כפול הוא  $^2$  כפול  $^2$  הקלט הוא  $^2$  הקלט הוא  $^2$ 

- נרצה להבדיל בין הקלט לבין הפלט.
- לכן בתחילת הריצה, נתקדם ימינה עד סוף הקלט ונוסיף שם את התו \$. לאחר מכן נחזור לתחילת הקלט.
- .\$ על כל אות במילה השמאלית נעתיק את המילה השמאלית במילה  $^{\circ}$
- לאחר מכן נשאיר רק את התווים שלאחר סימן ה \$. כלומר, נמחק את כל מה שאינו פלט.



11	а	$\sigma$	ν
$\mu$	q		-
_	$q_0$	1	1 <b>#</b> 11_
<b>∟</b> 11 <b>#</b> 11	$q_1$	_	_
<b>∟</b> 11#11	$q_1$	\$	_
	$q_1$		11#11\$
	$q_2$	1	1 <b>#</b> 11\$
	$q_3$	1	#11\$
1#	$q_4$	1	1\$
1#√	$q_5$	1	\$
1 <b>#√</b> 1\$	$q_5$	_	]
1 <b>#√</b> 1\$1	$q_6$	_	_
1#	$q_6$	$\checkmark$	$1\$1$ $\_$
1#√	$q_4$	1	\$1 _
1#√√	$q_5$	\$	1 _
1#√√\$1	$q_5$		
1 <b>#√</b> √\$11	$q_6$	_	

1#√	$q_6$	$\checkmark$	\$11_
1#√✓	$q_4$	\$	11_
1#√	back	$\checkmark$	\$11_
	back	]	1 <b>#</b> 11\$11_
	$q_2$	1	#11\$11_
	$q_3$	#	$11\$11$ _
#	$q_4$	1	$1\$11$ _
#√	$q_5$	1	\$11_
# <b>√</b> 1\$11	$q_5$		
#√1\$111	$q_6$	]	1
#	$q_6$	$\checkmark$	$1\$111$ _
#√	$q_4$	1	\$111_
#√√	$q_5$	\$	111_
# <b>√</b> \$111	$q_5$	]	
# <b>√</b> \$1111	$q_6$	]	
#√	$q_4$	$\checkmark$	\$1111
#√√	$q_4$	\$	1111
#√	back	√\$	1111
	back	]	#11\$1111
	$q_2$	#	11\$1111
	$q_7$	1	1\$1111
	$q_7$	\$	1111
	acc	1	111

# שיעור 2 מודלים חישובים שקולית

### הגדרה 2.1 מודל חישובי

מודל חישובי הוא אוסף של מכונות טיורינג שעבורן מוגדרים המושגים של הכרעה וקבלה של שפות.

# הגדרה 2.2 מודלים שקולים חישובית

יהיו A ו- B שקולים אם לכל שפה L התנאים הבאים מתקיימים: B ו- A ו- B אומרים מתקיימים:

- A שמכריעה את B שמיט במודל B שמכריעה את אם"ם קיימת מ"ט במודל B שמכריעה את שמכריעה את A
- L אם"ם מיט במודל B שמקבלת את אם"ם קיימת L אם"ם אם שמקבלת את מ"ט במודל B

#### דוגמה 2.1

#### נסמן ב-T את מודל מכונת הטיורינג הבסיסי.

במודל זה בכל צעד ניתן לזוז ימינה או שמאלה. אך לא ניתן להישאר במקום, באותה המשבצת בסרט. במודל זה ,הסרט הוא אינסופי לשני הכיוונים. ב תחילת החישוב הראש נמצא בתחילת הקלט.

#### נסמן ב-O את מודל מכונת הטיורינג עם סרט ימינה בלבד.

במודל זה בכל צעד ניתן לזוז ימינה או שמאלה. אך לא ניתן לה ישאר במקום, באותה המשבצת בסרט. במודל זה הסרט הוא אינסופי לכיוון אחד בלבד - ימינה. בתחילת החישוב, הקלט ממוקם בקצה השמאלי של הסרט והראש נמצאת בתחילת הקלט. החישוב מתנהל כמו במכונה במודל, T למעט כאשר הראש נמצא במשבצת השמאלית ביותר בסרט וצריך לזוז ש מאלה– במקרה כזה הראש נשאר במקום ולא זז.

הוכיחו כי המודל T והמודל O שקולים חישובית.

#### פתרון:

יש להוכיח ש:

- T לכל מ"ט במודל O קיימת מ"ט שקולה במודל  $\bullet$
- O לכל מ"ט במודל T קיימת מ"ט שקולה במודל  $\bullet$

#### כיוון ראשון

נוכיח כי לכל מ"ט במודל O קיימת מ"ט שקולה במודל T. כלומר:

$$.O$$
במודל  $M^O = \left(Q^O, \Sigma^O, \Gamma^O, \delta^O, q_0^O, \mathrm{acc}^O, \mathrm{rej}^O\right)$ נתונה

$$M^T = \left(Q^T, \Sigma^T, \Gamma^T, \delta^T, q_0^T, \operatorname{acc}^T, \operatorname{rej}^T
ight) \; ,$$
 גבנה

 $M^{O}$  -ל תהיה שקולה  $M^{T}$  ואז  $M^{T}$  ואז הסרט האינסופי של נעבוד רק עם צד ימין של הסרט האינסופי

רכיבי המ"ט  $M^O$  לא זז מעבר לקצה השמאולי של מהתכונה שהראש של  $M^O$  לא זז מעבר לקצה השמאולי של הכיבי המ"ט היים לאלו של המ"ט המ"ט  $M^O$  היים לאלו.

לכן כדי ש-  $M^T$  כדי שהראש של  $M^O$  נוסיף מעברים לפונקצית המעברים של  $M^T$  כדי שהראש של לא מעבר לקצה השמאולי של הקלט.

הרעיון הוא לסמן את המשבצת שמשמאול לתחילת הקלט עם סימן מיוחד \$, ואז להוסיף מעברים לפונקצית המעברים של  $M^T$  - שמבטיחים שאם הראש נמצא למשבצת שמסומנת \$ אז הוא מיד חוזר ו $M^T$  חוזרת למצב ההתחתי של המ"ט  $M^C$ . זה מתבצע על ידי הוספת השורות הבאות לטבלת המעברים של  $M^T$ :

מצב	סימון	מצב חדש	כתיבה	תזוזה	תנאי
$q_0^T$	$\sigma$	$q_\$$	Ω	L	
$q_{\$}$	J	$q_0^O$	\$	R	
$\overline{q}$	\$	q	\$	R	$\forall q \in Q^O$

$$Q^T=Q^O\cup\{q_0^T,q_\$\}\ , \qquad \Sigma^T=\Sigma^O\ , \qquad \Gamma^T=\Gamma^O\cup\{\$\}\ , \qquad \mathrm{acc}^T=\mathrm{acc}^O\ , \qquad \mathrm{rej}^T=\mathrm{rej}^O\ .$$
 כיוון שני

נוכיח כי לכל מ"ט במודל T קיימת מ"ט שקולה במודל O. כלומר:

$$M^T = \left(Q^T, \Sigma^T, \Gamma^T, \delta^T, q_0^T, \operatorname{acc}^T, \operatorname{rej}^T \right)$$
 נתונה

$$M^O=\left(Q^O,\Sigma^O,\Gamma^O,\delta^O,q_0^O,\mathrm{acc}^O,\mathrm{rej}^O
ight)$$
 נבנה

הרעיון הוא לסמן קו על הסרט במשבת באמצע הקלט, ואז לקפל את הסרט בקו הזה. באופן הזה נקבל סרט עם הרעיון הוא לסמן קו על הסרט במשבצות של הסרט החדש המקופל יש שני תווים, אחד למעלה (U) ואחד למטה קצה שמאולי ואינסופי ימינה. במשבצות של הסרט החדש שמסומנת (D), מלבד מנקודת הקיפול שבו יש משבצת אחת שמסומנת (D).

באופן המעברים הבאים לטבלת על ידי הוספת במכונה  $M^C$  במכונה אפשר לסמלץ את אפשר לסמלץ את במכונה  $M^C$  במכונה  $\tau,\sigma,\pi\in\Gamma^T$  לכל  $M^T$ 

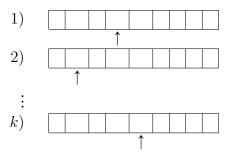
מצב	סימון	מצב חדש	כתיבה	תזוזה	תנאי		
- D	$\pi$	D	$\pi$	т	תזוזה שמאלה:		
q.D	$\sigma$	p.D	au	L	$(q,\sigma) \xrightarrow{M^T} (p,\tau,L)$		
a II	$\sigma$	m II	au	R			
q.U	$\pi$	p.U	$\pi$				
q.D	]	p.D	au	L	תזוזה שמאלה: $(q,\_) \xrightarrow{M^T} (p,\tau,L)$		
q.U		p.U	τ 	R			
q.D	π	p.D	$\pi$	R	תזוזה ימינה: $(q,\sigma) \xrightarrow{M^T} (p,\tau,R)$		
	σ		$\tau$		$(q,\sigma) \longrightarrow (p,\tau,R)$		
q.U	$\sigma$	p.U	au	L			
	$\pi$		$\pi$		תזוזה ימינה:		
q.D		p.D	au	R	$(q, \_) \xrightarrow{M^T} (p, \tau, R)$		
q.U	J	p.U	au	L			
q.D	\$	q.U	Ω	R			
q.U	\$	q.D	Ω	R			
			אתחול				
$q_0^O$	au	q. au	\$	R	$\tau \in \Sigma \cup \{\bot\}$ $\sigma \in \Sigma$		
$q.\sigma$	au	q. au	$\sigma$	R			
q	_	back		L			
back	au	back	Q	L			
back	\$	$q_0^T.D$	Ω	R			
סיום							
$acc^T.D$	הכל	$acc^O$					
$acc^T.U$	הכל	$\operatorname{acc}^O$					
$\mathrm{rej}^T.D$	הכל	${\sf rej}^O$					
$\mathrm{rej}^T.U$	הכל	$rej^O$					
rej-כל השאר עובריםל							

$$\Gamma^O \supseteq \left(\Gamma^T \times \Gamma^T\right) \cup \{\$\}$$
 .

# שיעור 3 מכונות טיורינג מרובת סרטים

# 3.1 מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה היוריסטית

מכונת טיורינג מרובת סרטים (מטמ"ס) היא הכללה של מ"ט עם סרט יחיד. ההבדל הוא שלמטמ"ס ישנו מספר סופי של סרטים, נניח k>1 סרטים.



- לכל סרט יש ראש שלו.
- בתחילת העבודה הקלט w כתוב בתחילת הסרט הראשון וכל שאר הסרטים ריקים. הראשים בכל סרט מצביעים על התא הראשון בסרט, והמכונה נמצאת במצב התחלתי  $q_0$
- בכל צעד חישוב, לפי המצב הנוכחי ול- k התווים שמתחת ל- k הראשים, המכונה מחליטה לאיזה מצב בכל צעד חישוב, לפרוב מתחת לכל אחד מ-k הראשים ולאן להזיז את הראש בכל אחד מ-k סרטים.
  - הראשים של הסרטים יכולים לזוז באופן בלתי-תלוי בהתאם לפונקצית המעברים של המטמ"ס.

# 3.2 מכונת טיורינג מרובת סרטים: הגדרה פורמלית

#### הגדרה 3.1 מכונט טיורינג מרובת סרטים

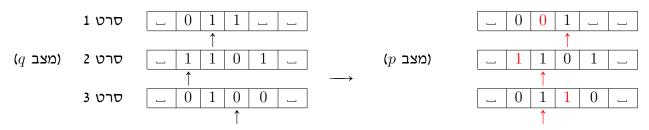
מכונת טיורינג מרובת סרטים היא שביעייה:

$$M = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta_k, q_0, q_{\rm acc}, q_{\rm rei})$$

כאשר Q, Q, Q, Q, Q, Q מוגדרים כמו מ"ט עם סרט יחיד (ראו הגדרה 1.2). ההבדל היחיד בין מ"ט עם סרט יחיד לבין מטב"ס הוא הפונקצית המעברים. עבור מטמ"ס הפונקצית המעברים היא מצורה הבאה:

$$\delta_k : (Q \setminus \{q_{\text{acc}}, q_{\text{rej}}\}) \times \Gamma^k \to Q \times \Gamma^k \times \{L, R, S\}^k$$

#### דוגמה 3.1



$$\delta_k \left( q, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \left( p, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} R \\ R \\ L \end{pmatrix} \right) .$$

# 3.3 קונפיגורציה של מטמ"ס

:הכללה של קונפיגורציה של מ"ט עם סרט יחיד

$$\begin{pmatrix} u_1 q & \mathbf{v}_1 \\ u_2 q & \mathbf{v}_2 \\ \vdots \\ u_k q & \mathbf{v}_k \end{pmatrix}$$

#### דוגמה 3.2

בנו מטמ"ס שמכריעה את השפה:

$$L_{w^R} = \{ w = \{a, b\}^* \mid w = w^R . \}$$

כלומר שפת הפלינדרומים.

### פתרון:

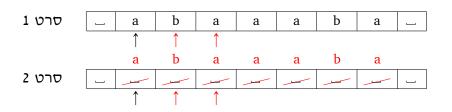
נבנה מ"ט עם שני סרטים:

#### תאור המכונה:

 $L_{w^R}$  השפה את שמכריעה שמכריט פרטים את נסמן לסמן וסמן  $M_2$ 

:w על הקלט  $=M_2$ 

2 מעתיקה את w לסרט (1)



- w בסרט w לתו האחרון ב- w ואת הראש בסרט w לתו האחרון ב- w
  - (3) משווה בין התווים שמתחת לראשים:
  - $acc \Leftarrow$ והוא 1 הוא בסרט
    - .rej  $\Leftarrow$  אם התווים שמתחת לראשים שונים •
- ullet אחרת מזיזה את הראש בסרט 1 ימינה ואת הראש בסרט 2 שמאלה, וחוזרת לשלב (3).

היא:  $M_2$  היא המעברים אל היא

$$\delta \left( q_0, \begin{pmatrix} a \\ - \end{pmatrix} \right) = \left( q_0, \begin{pmatrix} a \\ a \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} R \\ R \end{pmatrix} \right) ,$$

$$\delta \left( q_0, \begin{pmatrix} b \\ - \end{pmatrix} \right) = \left( q_0, \begin{pmatrix} b \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} R \\ R \end{pmatrix} \right) ,$$

$$\delta \left( q_0, \begin{pmatrix} - \\ - \end{pmatrix} \right) = \left( q_{\text{back}}, \begin{pmatrix} - \\ - \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} L \\ L \end{pmatrix} \right) .$$

. המילה של המרבוכיות אמן אל הסיבוכיות המילה שני סרטים,  $M_2$ היט שני המכונה אמן אל המיבוכיות מען של המילה.

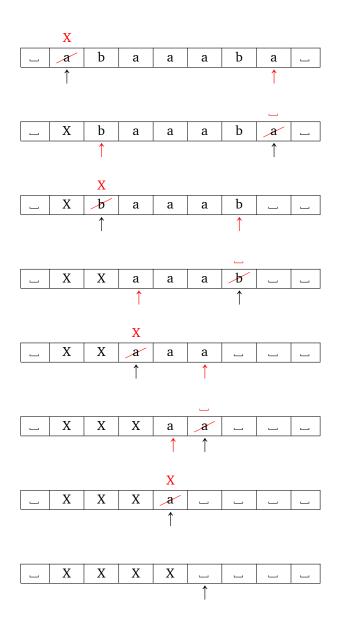
 $.L_{W^R}$  כעת נבנה מ"ט עם סרט יחיד שמכריעה את כעת ככת נבנה מ

#### תאור המכונה:

 $L_{w^R}$  נסמן  $M_1$  המכונה עם סרט יחיד שמכריעה את נסמן

:w על הקלט  $=M_1$ 

- $acc \leftarrow M_1$  אם התו שמתחת לראש הוא (1)
- X זוכרת את התו שמתחת לראש ומוחקת אותו ע"י (2)
- $_{-}$  מזיזה את הראש ימינה עד התו הראשון משמאול ל
  - $acc \Leftarrow X$  אם התו שמתחת לראש הוא
    - .rej  $\Leftarrow$  אם התו שונה מהתו שזכרנו  $\bullet$
- חוזרת את התו שמתחת לראש ע"י  $_-$ , מזיזה את הראש שמאולה עד התו הראשון מימין ל-  $_-$  וחוזרת לשלב (1).



# 3.4 שקילות בין מטמ"ס למ"ט עם סרט יחיד

מ"ט עם סרט יחיד היא מקרה פרטי של מטמ"ס.

# משפט 3.1 שקילות בין מטמ"ס למ"ט עם סרט יחיד

M -לכל מטמ"ס M קיימת מ"ט עם סרט יחיד M השקולה ל

 $:w\in\Sigma^*$  כלומר, לכל קלט

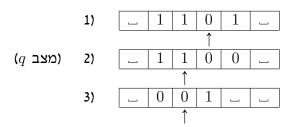
- w אם M מקבלת את w מקבלת את M'
  - M אם M דוחה את  $w \leftarrow w$  אם M דוחה את w
- w אם M לא עוצרת על  $M' \leftarrow w$  לא עוצרת על M

#### הוכחה:

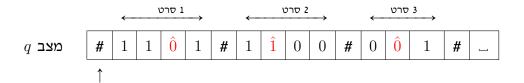
#### רעיון הבנייה:

wעל Mעל ריצה M'על M'על אל ריצה M'על אל בהינתן קלט

# <u>M - </u>



# <u>M' -⊐</u>



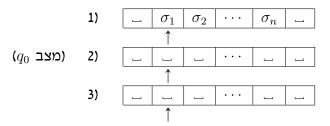
- $\#_{i+1}$  -ל  $\#_i$  יופיע בין i יופיע של M על הסרט, רק שהתוכן של התוכן של הסרטים א הסרטים M'
- .  $\Gamma$  תשמור את המיקום של הראשים של M ע"י הכפלת הא"ב M תשמור את המיקום של הראשים של  $\alpha$  ו-  $\alpha$  ב-  $\alpha$ , כך ש-  $\alpha$  תסמן את התו שמתחת לראש רכל סרט.
- בכל צעד חישוב, M' סורקת את הסרט שלה משמאל לימין כדי ללמוד מהם התווים שמתחת לראשים בכל  $(\hat{\alpha}$  -בכל שמסומנים ב- $\hat{\alpha}$ ).
  - משתמשת בפונקצית המעברים Mשל של המעברים המעבר הבא. M'
  - . הראשים הראשים הראשים ואת הסרטים את הסרט שלה משמאל לימין כדי לעדכן את הסרטים ואת הסרט שלה משמאל לימין כדי לעדכן את הסרטים ואת הסרט שלה משמאל לימין כדי לעדכן את הסרטים ואת הסרט שלה משמאל לימין כדי לעדכן את הסרטים ואת הסרט שלה משמאל לימין כדי לעדכן את הסרטים ואת הסרטים ואת הסרטים הראשים בהם.

#### :M' תאור הבנייה של

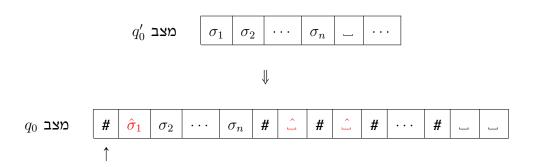
#### שלב האיתחול (1

בהינתן קלט M על הסרט של מאתחלת את הקונפיגורציה מאתחלת M' , $w=\sigma_1\sigma_2\cdots\sigma_n$  בהינתן הסרט שלה.

# <u>М -д</u>



<u>M' -⊐</u>

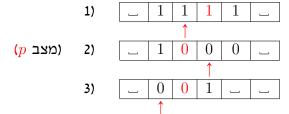


# M תאור צעד חישוב של (2

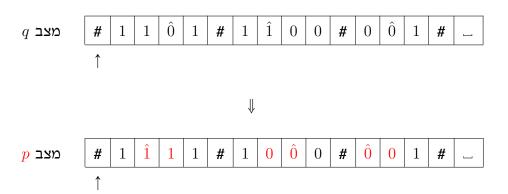
# <u>М - а</u>

בן (
$$q$$
 מצב ( $q$  )) ( $q$  ) (

$$\delta_k \left( q, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \left( p, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} L \\ R \\ L \end{pmatrix} \right)$$



# <u>M' -⊐</u>

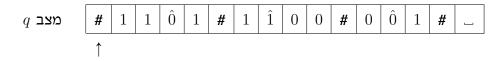


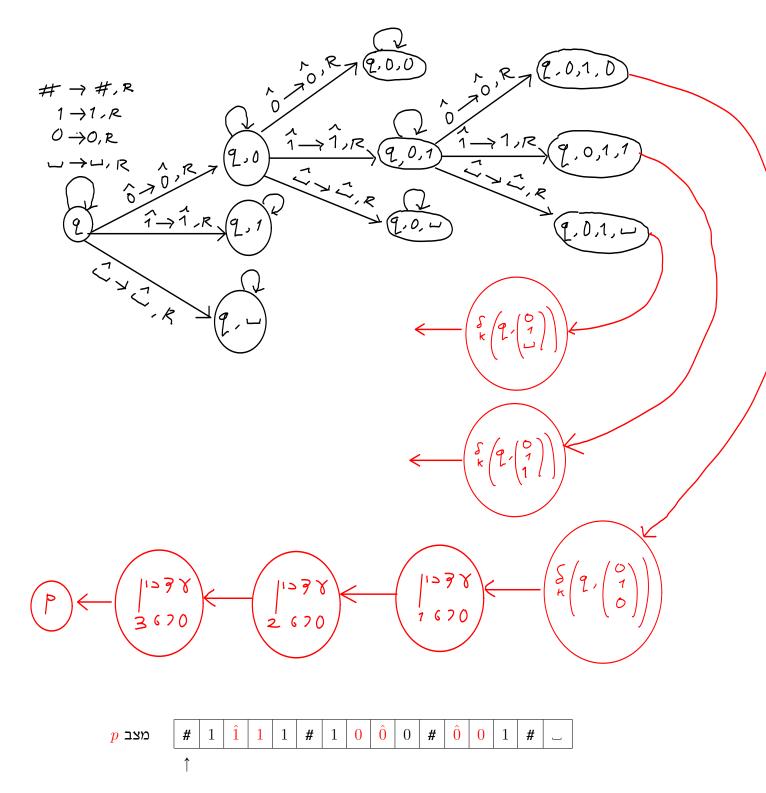
- איסוף מידע •
- . $\hat{\alpha}$  -ם סורקת את הסרט שלה משמאל לימין ומזהה את התווים שמסומנים ב- M' מידע זה ניתן לשמור במצבים. לדוגמה:

$$q$$
,  $\begin{pmatrix} 0\\1\\0 \end{pmatrix}$ 

זה אפשרי מכיוון שמספר המצבים הנדרש הוא סופי:

$$|Q| \times |\Gamma|^k$$
.





# עדכון הסרטים •

את הסרט שלה פעם נוספת כדי לפעול על פי פונקצית המעברים, כלומר, לעדכן את  $M^\prime$ התאים שמתחת לראשים ולעדכן את מיקום הראשים.

# שיעור 4 מכונת טיורינג אי דטרמיניסטיתם

# 4.1 הגדרה של מכונת טיורינג אי-דטרמיניסטית

### הגדרה 4.1 מכונת טיורינג אי-דטרמיניסטית

מכונת טיורינג אי-דטרמיניסטית (מ"ט א"ד) היא שביעייה

$$M = (Q, \Sigma, \Gamma, \Delta, q_0, q_{\rm acc}, q_{\rm rei})$$

.(1.2 מוגדרים (ראו הגדרה  $Q, \Sigma, \Gamma, q_0, q_{
m acc}, q_{
m rej}$  כאשר מוגדרים מוגדרים מוגדרים מוגדרים כמו

היא פונקצית המעברים  $\Delta$ 

$$\Delta: (Q \setminus \{q_{acc}, q_{rej}\}) \times \Gamma \to P(Q \times \Gamma \times \{L, R, S\})$$
.

$$\Delta(q, a) = \{(q_1, a, S), (q_2, b, L), \ldots\}$$
.

. כלומר, לכל זוג  $q\in Q, \alpha\in \Gamma$  או יותר קלומר, לכל זוג ייתכן מספר מעברים אפשריים, או יותר

- קונפיגורציה של מ"ט א"ד זהה לקונפיגורציה של מ"ט דטרמיניסטית.
  - לכל קונפיגורציה ייתכן מספר קונפיגורציות עוקבות.
    - ייתכן מספר ריצות שונות:  $w \in \Sigma^*$  מילה
      - $.q_{
        m acc}$  -ריצות שמגיעות ל\*
      - $.q_{
        m rei}$  -ריצות שמגיעות ל\*
        - \* ריצות שלא עוצרות.
          - \* ריצות שנתקעות.

# <u>4.2 הגדרה</u>

 $q_{
m acc}$  -אם מתקבלת במ"ט א"ד אם קיימת לפחות ריצה אחת שמגיעה ל $w\in \Sigma^*$  מילה

השפה של מ"ט א"ד M היא

$$L(M) = \{ w \in \Sigma^* \mid \exists u, v \in \Gamma^* : q_0 w \vdash_* u q_{acc} v \}$$

כלומר,

.wאת מקבלת שבה אחת ריצה היימת  $w \in L(M)$ 

. או נתקעת, או או דוחה או אי על על M של ריצה בכל אם  $w\notin L(M)$ 

# L הגדרה 4.3 מ"ט א"ד המכריעה שפה

.תהי M מ"ט א"ד

 $w \in \Sigma^*$  אומרים כי מ"ט א"ד M מכריעה שפה אומרים כי מ"ט א

- w אם  $M \Leftarrow w \in L$  אם
  - w אם  $M \Leftarrow w \notin L$  אם •

# L מ"ט א"ד המקבלת שפה $\Delta$

.תהי M מ"ט א"ד

 $w \in \Sigma^*$  אם לכל שפה L מקבלת מקבלת א"ד איד מ"ט א"ד אומרים כי מ"ט א

- w אם  $M \Leftarrow w \in L$  אם •
- w או M לא עוצרת על  $M \leftarrow w \notin L$  אם  $M \leftarrow w \notin L$  אם •

# דוגמה 4.1

נתונה השפה

$$L = \left\{ 1^n \mid$$
 אינו ראשוני  $n \right\} \;, \qquad \Sigma = \left\{ 1 \right\} \;.$ 

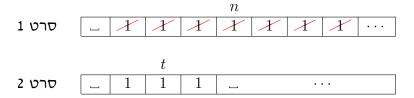
L בנו מ"ט המכריעה את השפה

# פתרון:

הרעיון

L אמכריעה את א"ד N המכריעה את

n את מחלק מחלק האם ותבדוק מספר ותבחר מספר א"ד מספר 1 < t < n



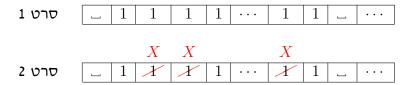
#### תאור הבניה

$$w=1^n$$
 על קלט  $N$ 

#### שלב 1)

- 1 < t < n בוחרת באופן א"ד מספר N
  - 2 מעתיקה את w לסרט  $\bullet$
- עוברת על העותק משמאל לימין, ובכל תא מחליטה באופן א"ד האם להשאיר את ה- 1 או למחוק עוברת ע"י אותו ע"י X (לדאוג שהמספר שנבחר הוא לא 1 ולא n).

. בסוף המעבר המספר t -ים שלא נמחקו.  $\bullet$ 



n את מחלק שנבחר שלב N בודקת האם t בודקת את

- . אם כן אס מקבלת  $N \Leftarrow 0$ 
  - . אם לא אם  $N \Leftarrow N$  דוחה •

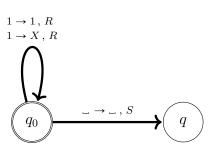
# 4.2 עץ החישוב של מ"ט א"ד

# הגדרה 4.5 עץ החישוב של מ""ט א"ד

יבוי איים עץ מושרש ו- w ו- w וומילה  $w \in \Sigma^*$  ומילה M ומילה ומילה M

- wעל Mעל בחישוב של מתאר קונפיגורציה בחישוב של (1
  - $q_0w$  שורש העץ מתאר את הקונפיגורציה ההתחלתית (2
- v ע"י בעץ הבנים ע בעץ הבנים של א הם כל הקדקודים הנובעים מהקונפיגורציה המתוארת ע"י ס לכל

### דוגמה 4.2





# 4.3 שקילות בין מ"ט א"ד למ"ט דטרמיניסטית

#### RE -משפט 4.1 שקילות בין מ"ט א"ד למ"ט דטרמיניסטית

-לכל מ"ט א"ד N קיימת מ"ט דטרמיניסטית לכל מ

$$L(N) = L(D)$$
.

 $:w\in\Sigma^*$  כלומר לכל

- w אם  $N \leftarrow w$  מקבלת את אם  $N \leftarrow w$
- w אם N לא תקבל את  $D \Leftarrow w$  אם א לא מקבלת את •

הוכחה: בהינתן מ"ט א"ד N נבנה מ"ט דטרמיניסטית הונכיח כי

$$L(N) = L(D)$$
.

#### רעיון ההוכחה

בהינתן קלט  $N \in \Sigma^*$  על תבצע ריצה של כל החישובים האפשריים של א תבצע תבצע ריצה של כל החישובים האפשריים ב- א תעצור ותקבל. מסתיים ב-  $q_{\mathrm{acc}}$ 

מכיוון שייתכנו חישובים אינסופיים, לא נוכל לסרוק את עץ החישוב לעומק. במקום זה נסרוק את העץ מכיוון שייתכנו חישובים אינסופיים, לא נוכל לסרוק זה נבדוק את כל החישובים באורך 2, וכן הלאה. לרוחב. כלומר, נבדוק את כל החישובים באורך 2, ומעצור ותקבל. אם אחד החישובים הסתיים ב-  $q_{\rm acc}$ , אזי  $q_{\rm acc}$ 

#### תאור הבניה

 $: \alpha \in \Gamma$  ולכל ולכל שלכל מכיוון שלכל

$$\Delta(q,\alpha) \subseteq Q \times \Gamma \times \{L,R,S\}$$
 .

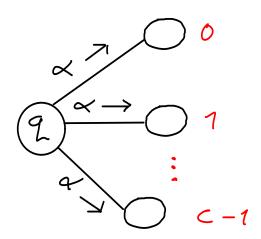
אזי

$$|\Delta(q,\alpha)| \leqslant |Q| \cdot |\Gamma| \cdot |\{L,R,S\}| = 3|Q| \cdot |\Gamma| \ .$$

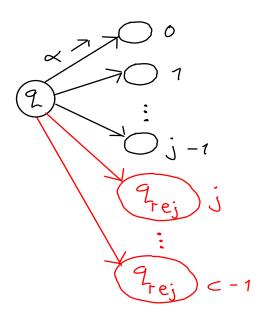
נסמן:

$$C = 3|Q| \cdot |\Gamma| .$$

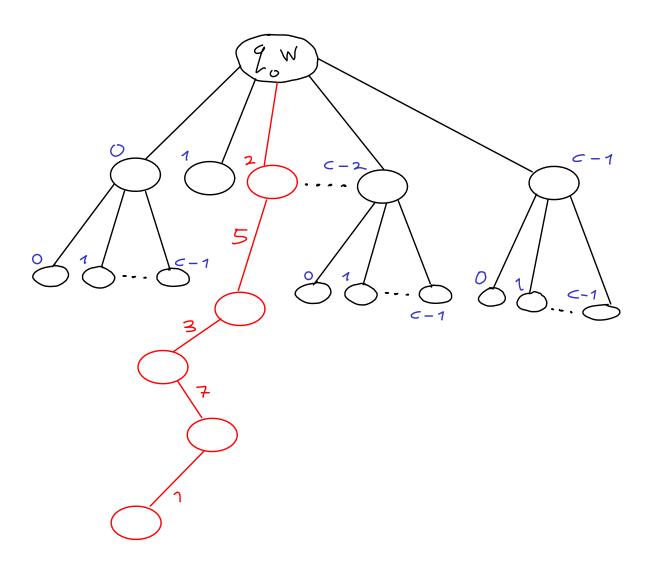
שרירותית  $\Delta(q,\alpha)$  --ם המעברים את נמספר  $\alpha\in\Gamma$  אות לכל  $q\in Q$  שרירותית לכל  $\bullet$   $\{0,1,2,\cdots,C-1\}$  .



ו,  $|\Delta(q, \alpha) = j < C$  אם  $j \leqslant k \leqslant C - 1$  אזי לכל  $k = (q_{\mathrm{rej}}, \alpha, S)$  נקבע



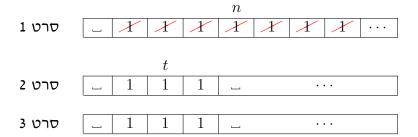
N נשים לב כי שינוי זה לא משנה את השפה של  $\bullet$ 



#### קידום לקסיקוגרפי:

#### D הבניה של

#### 3 מכילה מכילה D



:w על קלט " = D

- 0 -ט מאתחלת את המחרוזת בסרט 3 ל-
  - 2 מעתיקה את w לסרט (2
- 3 על w על על את מחרוזת מריצה את את על על מריצה את מריצה את און מריצה את און על אינו
- עוצרת ומקבלת.  $D \Leftarrow w$  את קיבלה N אם •

# שיעור 5 התזה של צרץ טיורינג ודקדוקים כלליים

# 5.1 היחס בין הכרעה וקבלה

#### משפט 5.1 כל שפה כריעה היא גם קבילה

כל שפה כריעה היא גם קבילה.

הוכחה: המכונה טיורינג שמכריעה את L גם מקבלת אותה.

נשאל שאלה. האם כל שפה קבילה היא גם כריעה? זאת שאלה שכרגע אין לנו מספיק כלים לענות עליה. נחזור לשאלה הזו בפרק הבא. לבינתיים נוכיח טענה חלשה יותר.

### משפט 5.2

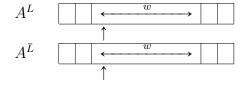
תהי $\,L$  שפה.

אם גם L וגם  $ar{L}$  קבילות אזי L כריעה.

 $ar{L}$  את מ"ט שמקבלת את את  $A^L$  מ"ט שמקבלת את מ"ט אמקבלת את הוכחה: תהי  $A^L$  שמכריעה את  $D^L$  שמכריעה את  $D^L$ 

# ?כיצד תעבוד המ"ט מכריעה כיצד חמכריעה

- $A^{ar{L}}$  ואת  $A^L$  ואת המקביל את יבמקביל
- .acc -אם אז נעבור את מקבלת את מקבלת  $A^L$  שם
- .rej -אם אז נעבור את מקבלת את מקבלת  $A^{ar{L}}$  אם •



• הסימולציה מתבצעת ע"י סימלוץ צעד צעד.

- $A^L$  צעד במכונה \*
- $A^{ar{L}}$  צעד במכונה \*
- ממטיך בסימולציה המקבילית עד שאחת המכונות מגיעה למצב acc.

- .acc  $\leftarrow$  מקבלת  $A^L$  אם \*
- .rej ← מקבלת  $A^{ar{L}}$  \*
- $w\in ar{L}$  או  $w\in L$  כי כל מחרוזת מצב או מגיעה לא מגיעה מהמכונות אחת מאם כי אף אחת אחת מצב או יכול להיות מצב או מגיעה לא מגיעה לא אחת מהמכונות אחת מהמכונות אחת מהמכונות אחת מאוד מצב היישור אחת מהמכונות אחת מהמכונות אחת מאוד מצב בי אחת מהמכונות אחת מכונות אחת מכונות אחת מהמכונות אחת מכונות את מכונות את מכונות את מכונות את מכונות אחת מכונות אות מכונות את מכונות מבונות את מכונות את מכונות את מבונות מונות מונות את מכונות את מבונות מונות מונות מבונות מ

# 5.2 שקילות של מכונת טיורינג ותוכנית מחשב

- מכונת טיורינג היא מודל חישובי למחשב.
  - מחשב = תוכנית מחשב.
- תוכנית משחב כתובה בשפת תכנות, למשל
  - ג'אווה \*
  - \* פייתון
    - C \*
  - SIMPLE \*
  - המרכיבים של שפת תכנות הם
    - \* משתנים
    - \* פעולות
    - \* תנאים
    - \* זרימה

נוכיח כי מכונט טיורינג ותוכנית משחב שקולים חישובי.

# SIMPLE 5.3

#### משתנים

:טבעיים

i, j, k, . . . .

מקבלים כערך מספר טבעי.

▶ אתחול: הקלט נמצא בתאים הראשונים של [] Aכל שאר המשתנים מאותחלים ל- 0.

#### פעולות

• השמה בקבוע:

i = 3, B[i] = "#"

• השמה בין משתנים:

• פעולות חשבון:

```
x = y + z, x = y - z, x = y \cdot z
```

#### תנאים

- .(מערכים) B[i]==A[j] •
- (משתנים טבעיים).  $x >= y \bullet$

#### זרימה

- סדרה פקודות ממוספרות.
- egoto מותנה ולא מותנה. •
- עצירה עם ערך חזרה. stop •

```
one = 1
zero = 0
B[zero] = "0"
i = 0
j = i
if A[i] == B[zero] goto 9
i = j + one
goto 3
C[one] = A[j]
if C[one] == A[zero] goto 12
stop(0)
stop(1)
```

כעת נגדיר את מושגי הקבלה והדחייה של מילים בשפה SIMPLE, ונגדיר את מושגי הכרעה והקבלה של שפות בשפה SIMPLE.

#### הגדרה 5.1 קבלה ודחייה של מחרוזת בשפה SIMPLE

עבור קלט w ותוכנית P בשפת אומרים כי

- עוצרת עם ערך חזרה 1. w אם הריצה של P אח אם הריצה של P סקבלת את אח אח P סקבלת את אח אחריצה של P סקבלת את אחריצה של P
  - .0 אם הריצה של P על w עוצרת עם ערך חזרה P  $\bullet$

#### הגדרה 5.2 הכרעה וקבלה של מחרוזת בשפה SIMPLE

עבור שפה L ותוכנית P בשפת L עבור שפה

- L -שכריעה את אלה שלא שב L מכריעה את המילים שב L מכריעה את ב P
  - L אם היא מקבלת את כל ורק המילים ב- L

#### 5.3 משפט

המודלים של מכונת טיורינג ותוכניות SIMPLE שקולים.

#### הוכחה:

:כיוון ראשון

 $\forall M \exists P$  שקולה.

במילים, לכל מ"ט M קיימת תוכנית P שקולה. נבצע סימולציה של מ"ט M במשחב P

בלי להכנס ,לפרטים די ברור שבשפה ,עילית כגון ג'אווה ,ניתן להגדיר מבני נתוניםעבור כל מרכיבי מכונת טיורינג:

- הסרט.
- המצבים.
- מיקום הראש.
- טבלת המעברים.

וברור שניתן לבצע סימולציה של פעילות המכונה.

ואם ניתן לעשות זאת בשפה עילית, ניתן לעשות זאת גם בשפת SIMPLE.

כיוון שני:

 $\forall P \exists M$  שקולה.

בשפה מ"ט שקולה. בשפה במילים, לכל תוכנית P בשפה לכל היימת מ"ט שקולה.

אנחנו צריכים להראות כיצד ניתן לממש את הרכיבים השונים של תוכניות SIMPLE במ"ט.

:הרכיבים הם

- משתנים.
- פעולות.
- תנאים.
- זרימה.

#### משתנים

לכל משתנה יהיה סרט משלו.

המספר שהמשתנה יחזיק ייוצג בבסיס אונרי.

בהתחלה הסרט יהיה רק עם רווחים ,זה מייצג את המספר אפס בבסיס אונרי.

לכל מערך יהיה סרט משלו.

בכל תא בסרט המערך תהיה אות.

בהתחלה כל המערכים יהיו מאופסים למעט הסרט הראשון ,שיחזיק את הקלט.

למשל ההשמה הבאה של משתים בשפה SIMPLE:

```
A[1] = a, A[2] = b, A[3] = b, A[4] = a

B[1] = b, B[2] = a

i = 3

j = 1

k = 2
```

ניתן לממש במ"ט על ידי לכתוב על סרטים, שרט אחד לכל משתנה:

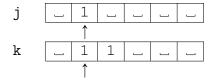
A []			1	1		
A []	_	а	b	b	a	-
		<b>1</b>				
B[]		b	а	_	_	_
		1				
i		1	1	1	1	
		$\uparrow$				
j		1	]			
		1				
k		1	1			
		$\uparrow$				

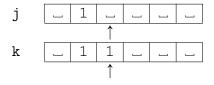
#### <u>פעולות</u>

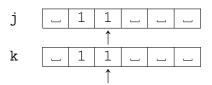
כעת נניח שנשים

j = k

 $_{
m i}$  אפשר לממש את ההשמה הזאת על ידי להעתיק את תוכן הסרט של המשתנה א

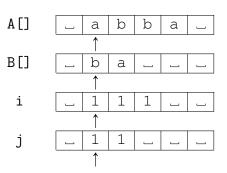




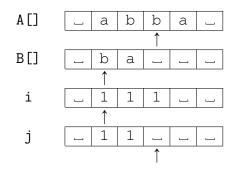


כעת נניח שנשים [[i]=A, [i]=A, [i]=A, [i]=A ([i]=A) כעת נניח שנשים [i]=A ([i]=A) ממש זה במ"ט ע"י להעתיק את תוכן משבצת 2 בסרט של

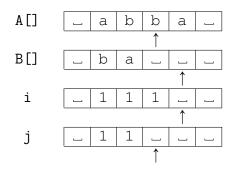
#### שלב 1)



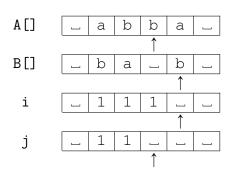
שלב 2)



שלב 3)



שלב 4)

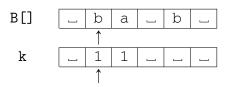


נניח עכשיו שאנחנו רוצים לשים

ז"א

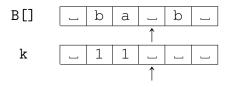
.k והסרט של B[] והסרט של ממש זה במ"ט ע"י על ידי הפעולות הבאות עם הסרט של

שלב 1)

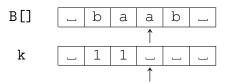


שלב 2)

שלב 3)



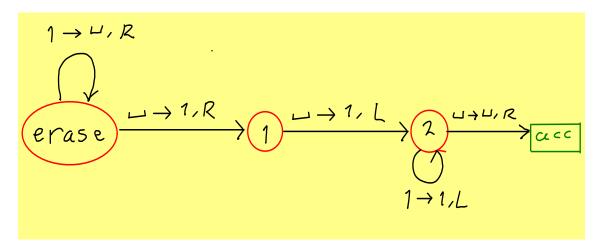
שלב 4)



כעת נניח שאנחנו רוצים לשים

j = 2

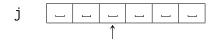
אז נממש זה במ"ט עם הפעולות הבאות:



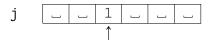
שלב 1)



שלב 2)

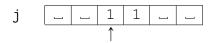


שלב 3)

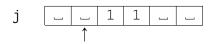


שלב 4)

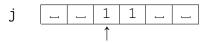
שלב 5)



שלב 6)



שלב 7)



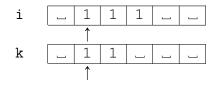
תנאים

נניח שאנחנו רוצים לממש את התנאי

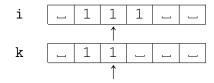
i >= k

ניתן לבדוק את התנאי במ"ט על ידי הפעולות הבאות:

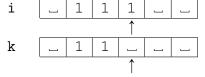
שלב 1)



שלב 2)



שלב 3)



5.4 דקדוקים כלליים

#### הגדרה 5.3 דקדוקים חסרי קשר

דקדוק חסר קשר הוא קבוצה

$$(V, \Sigma, R, S)$$

כאשר

- אלפיבית. שמורכב מאותיות אדולות של אלפיבית. V
- . קבוצה סופית של **טרמינלים** שמורכב מאותיות קטנות וסימנים של אלפיבית  $\Sigma$ 
  - מצורה של כללים. כל כלל הוא מצורה R

$$\gamma \to u$$

כאשר של משתנים וטרמינילים בצד מחרוזת  $u \in (V \cup \Sigma)^*$  ווע בצד שמאל ימין משתנים כאשר  $\gamma \in V$ 

המשתנה ההתחלתי.  $S \in V$ 

#### דוגמה 5.1

נתון הדקדוק חסר קשר:

$$G_1 = (\{A, B\}, \{0, 1, \#\}, R, A)$$

ההתחלתי הוא  $V=\{0,1,\#\}$ , המשתנה ההתחלתי הוא און הקבוצת טרמינלים היא און הרא האחלתי ההתחלתי ההתחלתי הוא הדקדוק הם S=A

$$R = \left\{ \begin{array}{ll} A \to & 0A1 \\ A \to & B \\ B \to & \# \end{array} \right.$$

# הגדרה 5.4 יצירה של מילה על ידי דקדוק חסר קשר

- S כתבו את המשתנה ההתחלתי (1
- 2) מצאו משתנה וכלל אשר מתחיל אם משתנה זה, והחליפו אותו עם המחרוזת בצד ימין של הכלל.
  - .V אף משתנים של 1 ו- 2 עד שלא נשאר אף משתנים של (3

#### דוגמה 5.2

:000#111 את המחרוזת  $G_1$  יוצר את

$$A \xrightarrow{A \to 0A1} 0A1 \xrightarrow{A \to 0A1} 00A11 \xrightarrow{A \to 0A1} 000A111 \xrightarrow{A \to B} 00B11 \xrightarrow{B \to \#} 000\#111$$

#### דוגמה 5.3

נתון את הדקדוק

$$G_2 = (\{S, T, F\}, \{(,), +, \times, a\}, R, S)$$

כאשר הכללים הם

$$R = \begin{cases} S \to S + T \\ S \to T \\ T \to T \times F \\ T \to F \\ F \to (S) \\ F \to a \end{cases}$$

a+a יוצר את המילה:  $G_2$ 

$$S \xrightarrow{S \to S + T} S + T \xrightarrow{SA \to T} T + T \xrightarrow{T \to F} F + F \xrightarrow{F \to a} a + a$$

בדקדוק כללי, גם בצד ימין וגם בצד שמאל יכולה להופיעמחרוזת של משתנים וטרמינליים. פורמלי:

### הגדרה 5.5 דקדוקים כלליים

דקדוק חסר קשר הוא קבוצה

$$(V, \Sigma, R, S)$$

כאשר

- . קבוצה סופית של משתנים שמורכב מאותיות גדולות של אלפיבית V
- . קבוצה סופית של **טרמינלים** שמורכב מאותיות קטנות וסימנים של אלפיבית.  $\Sigma$ 
  - הוא מצורה כל כללים. כל כלל הוא מצורה R

$$\gamma \to u$$

כאשר של משתנים וטרמינילים בצד ימין . $u \in (V \cup \Sigma)^*$  , $\gamma \in (V \cup \Sigma)^+$  כאשר

המשתנה ההתחלתי.  $S \in V$ 

#### דוגמה 5.4

נתון את הדקדוק

$$G = (\{\mathtt{S},\, [\,,\, ]\,\}, \{\mathtt{a}\}, R, \mathtt{S})$$

שבו הקבוצת משתנים היא  $\Sigma = \{ {
m a} \}$  הקבוצת טרמינליים היא  $V = \{ {
m S}, \, [ \, , \, ] \, \}$  והכללים הם

$$R = \begin{cases} S \to [S] \\ S \to a \\ [a \to aa[] \\ [] \to \varepsilon. \end{cases}$$

:aaaa יוצר את המילה: G

#### דוגמה 5.5

נתון את הדקדוק

$$G = (\{S, [,]\}, \{a\}, R, S)$$

שבו היא  $\Sigma = \{ {\bf a} \}$  היא טרמינליים היא אקבוצת , $V = \{ {\tt S}, \, [ \, , \, ] \, \}$  והכללים הם

$$R = \begin{cases} S \to [S] \\ S \to a \\ [a \to aa[ \\ [] \to \varepsilon. \end{cases}$$

מהן המילים שניתן לצור בעזרת הדקדוק הזה, או במילים אחרות :מהי השפה של הדקדוק?

#### פתרון:

תשובה:

$$L\left(G\right)=\left\{\mathbf{a}^{n}\;\middle|\;n=2^{k}\;,\;k\geqslant1\right\}\;.$$

:הסבר

$$S \xrightarrow{S \to [S]} \qquad [S] \xrightarrow{S \to [S]} \qquad \cdots \qquad \xrightarrow{S \to [S]} \qquad [^kS]^k$$

$$\xrightarrow{S \to a} \qquad [^ka]^k$$

$$\xrightarrow{[a \to aa[} \qquad [^{k-1}aa[]^k \qquad \xrightarrow{[] \to \varepsilon} \qquad [^{k-1}aa]^{k-1}$$

$$\xrightarrow{[a \to aa[} \qquad [^{k-2}aa[a]^{k-1} \qquad \xrightarrow{[a \to aa[} \qquad [^{k-2}aaaa[]^{k-1} \qquad \xrightarrow{[] \to \varepsilon} \qquad [^{k-2}aaaa]^{k-2}$$

$$\cdots \qquad \rightarrow \qquad a^k$$

#### דוגמה 5.6

בנו דקדוק כללי אשר יוצר את הפשה

$$L = \{w \in \{a, b\}^* \mid \#a_w = \#b_w\}$$
.

#### פתרון:

$$G = (\{\mathtt{S}\}, \{\mathtt{a}, \mathtt{b}\}, R, \{\mathtt{S}\})$$

$$S \rightarrow abS$$
 , (1)

$$ab \rightarrow ba$$
, (2)

$$ba \rightarrow ab$$
 . (3)

$$S \to \varepsilon$$
 . (4)

$$S \xrightarrow{1} abS \xrightarrow{1} ababS \xrightarrow{2} baabS \xrightarrow{4} baab$$

שימו לב: בדקדוק כללי אנו מאפשרים גם כללייצירה בהם בצד שמאל יש רק טרמינלים. לכן ,יתכן גם שנמשיך ונפתח מחרוזתשכולה טרמינליים. למשל

$$S \xrightarrow{1} abS \xrightarrow{1} ababS \xrightarrow{4} abab \xrightarrow{2} baab$$

נשאל שאלה כללית:

- אלו שפות ניתן לצור בעזרת דקדוק כללי?
- האם יש שפות שלא ניתן לצור בעזרת דקדוק כללי?
- האם יש מודל חישובי שמקבל שפות שנוצרות ע"י דקדוקים כלליים?

#### דוגמה 5.7

בנו דקדוק כללי שיוצר את השפה

$$w = \{w \in \{a, b, c\}^* \mid w = a^n b^n c^n\}$$

#### פתרון:

נראה דקדוק כללי עבור שפה זו.

שפה זו אינה חסרת הקשר.

לכן ,לא ניתן לבנות עבורה דקדוק חסר הקשר.

אנו נבנה לה דקדוק כלל.

יחד. a,b,c יחד.

נעשה זאת בצורה כזו שכדי לסיים את תהליך הגזירה יש לסדר את האותיות בסדר הרצוי:

**,**a תחילה

אחר כך d,

ובסוף c.

$$S \to S'$$
 (1)

$$S' \rightarrow aS'bC \mid \varepsilon$$
 (2)

$$Cb \rightarrow bC$$
 (3)

$$C] \rightarrow ]C$$
 (4)

$$] \rightarrow \varepsilon$$
 (5)

S 
$$\xrightarrow{1}$$
 S']  $\xrightarrow{2}$  aS'bC]  $\xrightarrow{2}$  aaS'bCbC]  $\xrightarrow{2}$  aaaS'bCbCbC]  $\xrightarrow{3}$  aaaS'bbCCCC]  $\xrightarrow{4}$  aaaS'bbbCC]c  $\xrightarrow{4}$  aaaS'bbbC]cc  $\xrightarrow{4}$  aaaS'bbbCcc  $\xrightarrow{1}$  aaabbbccc

#### דוגמה 5.8

בנו דקדוק כללי אשר יוצר את שפת המילים

$$L = \{ \text{ uu } \mid \text{u} \in \{\text{a},\text{b}\}^* \}$$

#### 2תרוו:

דוגמא זאת תמחיש ביצד דקדוק כללי יכול "לפעול בדומה" למכונת טיורינג.

בדקדוק נשתמש במשתנים וכללי גזירה שיאפשרו מעין תנועה על גבי המחרוזת הנגזרת, בדומה לתנועת הראש של מכונת טיורינג על גבי הסרט.

		=
S→[H{	כלל גזירה יחיד מהמשתנה ההתחלתי.	1
	המשתנה H ידמה את הראש של המ"ט ש"יזוז" מצד לצד על המחרוות הנגזרות. הסוגר	
	המרובע ] מסמן את הקצה השמאלי של המילה השמאלית.	
	הסוגר המסולסל } מסמן את הקצה השמאלי של המילה הימינית.	
[H→[aH <sub>a</sub>	כלל זה מאפשר הוספת אות a לקצה השמאלי של המילה השמאלית.	2
	. במחרוזת הימינית $_{ m H_a}$ מוחלף במשתנה $_{ m H_a}$ כדי "לזכור" שיש עכשיו להוסיף $_{ m H}$ גם במחרוזת הימינית.	
	(בדומה לזיכרונות של מ"ט).	
$H_aa \rightarrow aH_a$	כלל זה מאפשר לראש "לזוז" ימינה.	3
$H_a\{ \rightarrow H\{a$	כאשר המשתנה $_{\mathrm{a}}$ "יגיע" לסוגר המסולסל, הוא יגזור אות $_{\mathrm{a}}$ נוספת מימין לסוגר, שהוא	4
	הקצה השמאלי של המחרוזת הימינית.	
	כך אפשרנו להוסיף שתי אותיות a: אחת מימין לסוגר ] ואחת תואם ימין לסוגר }.	
	כלומר אות a בקצה השמאלי של כל אחת המחרוזות.	
аН→На	.[ כעת צריך לאפשר למשתנה H לחזור שמאלה על גבי האותיות שבין הסוגרים, עד הסוגר	5

ברגע "שהראש"  ${\tt H}$  חזר לתחילת המחרוזת ועומד ליד הסוגר  ${\tt I}$  עוברים על השלבים 2-5 שוב. בסבב הבא נחק ברגע "שהראש"  ${\tt L}$  שוב. בסבב הבא נחק בחשבון גם יצירה של שתי אותיות  ${\tt L}$ 

[H→[bH <sub>b</sub>	כלל זה מאפשר הוספת אות $b$ לקצה השמאלי של המילה השמאלית. $b$ כלל זה מוחלף במשתנה $d$ כדי "לזכור" שיש עכשיו להוסיף $d$ גם במחרוזת הימינית.	′2
$H_aa \rightarrow aH_a$	כללים האלה מאפשרים לראש "לזוז" ימינה.	′3
$H_ab \rightarrow bH_a$		
$H_{b}a \rightarrow aH_{b}$		
$H_bb \rightarrow bH_b$		
H <sub>b</sub> { → H { b	כאשר המשתנה ${ m H}_{ m b}$ יגיע" לסוגר המסולסל, הוא יגזור אות ${ m b}$ נוספת מימין לסוגר, שהוא	'4
	הקצה השמאלי של המחרוזת הימינית.	
	כך אפשרנו להוסיף שתי אותיות b: אחת מימין לסוגר ] ואחת תואם ימין לסוגר }.	
	כלומר אות b בקצה השמאלי של כל אחת המחרוזות.	
bH→Hb	כעת צריך לאפשר למשתנה H לחזור שמאלה על גבי האותיות שבין הסוגרים, עד הסוגר ].	'5

בכדי לסיים את הגזירה יש להפטר ממשתני העזר על ידי הכללים הבאים:

$H \rightarrow \varepsilon$	н, [, { הכללים האלה מאפשרים להעלים את המשתנים	6
$[ \rightarrow \varepsilon$		
$\{ \rightarrow \varepsilon$		

# 5.5 דקדוקים כלליים ומכונת טיורינג

#### משפט 5.4 קדוקים כלליים ומכונת טיורינג

L(G)=L -שפה. L קבילה אם ורק אם קיים דקדוק כללי L כך ש- L

#### הוכחה: כיוון ראשון.

נוכיח שאם קיים דקדוק כללי G אז L(G) קבילה.

L(G) שמקבלת P שמקבלת תוכנית שקיימת תוכנית לידי להוכיח קבילה על L(G) עניח שקיים דקדוק כללי

L(G) את שמקבלת מחשב מחשב. נתון בקדוק כללי G. נבנה תוכנית מחשב את נתון בעלי  $w\in L(G)$  יהי הקלט עומר w

- .u=S (1
- :repeat (2
- .xyz -b u פצל באופן לא דטרמיניסטי את •
- G של  $\mathbf{t} \to \mathbf{v}$  אירה אירה דטרמיניסטי לא דטרמיניסטי
  - . אם  $y \neq t$  אם
    - u=xvz ●
  - ש אם w==u קבל. •

#### כיוון שני.

L(G) נוכיח שאם עללי קבילה אז קיים דקדוק כללי

L(G)=L(M) כך ש- G כך שקיים דקדוק כללי C כן את השפה C נוכיח שקיים דקדוק כללי C כך ש- C מלומר השפה מתקבלת על ידי C היא השפה של דקדוק כללי C

. נתונה מ"ט M בעלת הטבלת המעברים להלן. נבנה דקדוק כללי שמממש אותם צעדים.

מצב	סימן	מצב חדש	כתיבה	תזוזה
$q_0$	а	$q_0$	a	R
$q_0$	b	$q_1$	a	R
$q_0$		acc	_	L
$q_1$	а	$q_0$	b	L
$q_1$	b,_	$q_1$	b	L

לפי הטבלת המעברים קיים הצעד

 $q q_0$  b a b  $\vdash_M$  aa $q_1$  ab

נניח שבדקדוק כללי G קיים אותו הצעד

$$q q_0 \text{ bab} \xrightarrow{G} \text{aa} q_1 \text{ ab}$$

ניתן לממש צעד זה על ידי הכלל

$$q_0 b \rightarrow a q_1$$

באופן כללי,

עבור כל פונקצית המעברים של M שגוררת תזוזה ימינה מצורה ullet

$$\delta\left(q,\sigma\right) = \left(p,\pi,R\right)$$

מצורה G מצורה על ידי כלל של מעבר הדקדוק

$$q\sigma \to \pi p$$
.

עבור כל פונקצית המעברים של M שגוררת תזוזה שמאלה מצורה ullet

$$\delta\left(q,\sigma\right) = \left(p,\pi,L\right)$$

אז לכל די הכלל מעבר הכלל G ב-  $au \in \Gamma$  אז לכל

$$\tau q\sigma \to p\tau\pi$$
.

# 5.6 ההיררכיה של חומסקי

מודל חישובי	דקדוק	משפחת שפות
מכונת טיורינג	כללי	קבילות
אוטומט מחסנית	חסר הקשר	חסרות הקשר
אוטומט סופי	רגולרי	רגולריות

- היררכיה של חומסקי קושרת לנו בין משפחותשל ,שפות דקדוקים ומודלים חישוביים.
- בתחתית ההיררכיה נמצאות השפות הרגולריות שנוצרות על ידי דקדוקים רולריים ומתקבלות על ידי אוטומטים סופיים.
- מעליהן נמצאות השפות חסרות ההקשר שנוצרות על ידי דקדוקים חסרי הקשר ומתקבלות על ידי אוטומטי מחסנית.
  - ומעליהן נמצאות השפות הקבילות שנוצרותעל ידי דקדוקים כלליים ומתקבלותעל ידי מכונות טיורינג.
    - כל רמה בהיררכיה מכילה ממש את הרמה שמתחתיה.
    - \* כל שפה רגולרית היא גם חסרתהקשר ,אבל יש שפות חסרות הקשרשאינן רגולריות.
      - \* כל שפה חסרת הקשר היא קבילה, אבל יש שפות קבילות שאינן חסרות הקשר.

# 5.7 כל שפה חסרת הקשר הינה כריעה

לפי ההיררכיה של חומסקי אנחנו יודעים לקבוע שכל שפה חסרת הקשר היא קבילה.

האם כל שפה חסרת הקשר הינה כריעה?

#### משפט 5.5

יהי שעומקו w שעומקו עץ גזירה אזי קיים אזי הישר ו- הקשר ו-  $w\in L(G)$  דקדוק אזירה של דקדוק  $G=(V,\Sigma,S,R)$ יהי הי $(|V|+1)\,(|w|+1)$ 

w של עץ הגזירה הקטן ביותר (מבחינת מספר קדקודים) של T

.בשלילה נניח שב-T יש מסלול מהשורש לעלה שמכיל לפחות  $(|V|+1)\,(|w|+1)$  קודקודים פנימיים.

נסמן מסלול זה ב-

$$p = (u_1, u_2, \dots, u_m)$$
.

 $u_i$  -שנוצרת מ- $u_i$  את תת-המחרוזת של  $u_i$  שנוצרת מ $u_i$  עבור קודקוד

ממש את מכיל ממש את  $s\left(u_{i}\right)$  היא משמעותי של  $s\left(u_{i}\right)$ . אומרים שקדקוד אומרים היא  $s\left(u_{i+1}\right)$  היא מכיל ממש את מתקיים ש-  $s\left(u_{i+1}\right)$ 

#### $oldsymbol{w}$ כל קודקוד משמעותי מוסיף לפחות אות אחת ל-

לכן, ישנם לכל היותר |w| קודקודים משמעותיים.

לכן, ברצף הקודקודים הפנימיים ( $u_1,u_2,\ldots,u_m$ ) שאורכן לפחות (|V|+1), בהכרח ישנו תת רצף לכן, ברצף הקודקודים הפנימיים (|V|+1), שבו כל הקודדוקים לא משמעותיים.

ברצף זה בהכרח ישנם שני קודקודים, נאמר j < k , $u_i, u_k$  שמסומנים עם אותו משתנה.

לכן בעץ הגזירה, ניתן להחליף את הקודקוד  $u_j$  יחד עם כל תת העץ שמתחתיו- בקודקוד  $u_k$ , יחד עם כל תת העץ שמתחתיו.

כיוון שכל הקודקודים שבין  $u_i$  ל- $u_i$  (כולל) הם לא משמעותיים, **החלפה זו לא משנה את המחרוזת הנוצרת.** 

.w כלומר, העץ החדש גם הוא עץ הגזירה עבור

בסתירה להנחת המינימליות של העץ.

#### משפט 5.6

כל שפה חסרת הקשר היא כריעה.

A(G) התוכנית הלא דטרמיניס הבאה מכריעה את  $G=(V,\Sigma,S,R)$  התוכנית הלא הינתן דקדוק חסר הקשר

.w קלט: מחרוזת

פלט: כן או לא.

- C(|V|+1)(|w|+1) נחש עץ גזירה של הדקדוק בעומק לכל נחש עץ נחש עץ נחש (1
- ."לא". איתר החזר "כן" איתר המחרוזת w. אם איתר החזר "כן" איתר החזר "לא".

 $w\in L(G)$  שני שלבי התוכנית בהכרח מסתיימים. לכן, זו תוכנית להכרעה. ישנו חישוב שמחזיר "כן" אם ורק אם L(G) לכן זו תוכנית שמכריעה את

# שיעור 6 RE -ותכונות סגירות של

# RE -ו R ו- 6.1

### R 6.1 הגדרה

אוסף השפות הכריעות מסומן R ומוגדר

 $R = \{L \subseteq \Sigma^* : L$  את המכריעה המכריעה מ"ט קיימת מ"ט המכריעה את

# RE 6.2 הגדרה

אוסף השפות הקבילות מסומן RE ומוגדר

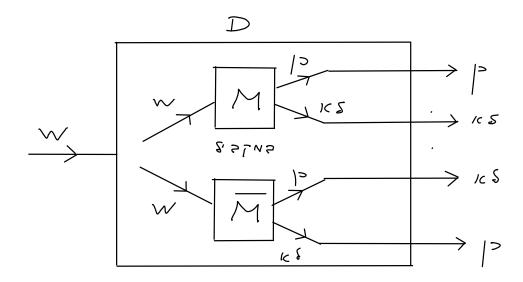
 $RE = \{L \subseteq \Sigma^* \ : \ L$  את המקבלת המ"ט המקבלת "

### למה 6.1

 $L \in R$  אזי  $ar{L} \in RE$  אם  $L \in RE$ 

 $ar{L}$  את מ"ט המקבלת את מ"ט המקבלת את מ"ט המקבלת את הוכחה:

L את המכריעה את D נבנה מ"ט



:w על קלט =D

.מעתיקה את לסרט נוסף D (1

w על העותק על העותק על את M על את M על העותק של (2

- מקבלת.  $D \Leftarrow M$  מקבלת.
  - . אם  $\bar{M}$  מקבלת  $D \Leftarrow \bar{M}$  אם ס
    - . אם M דוחה  $D \Leftarrow$
  - . אם  $\bar{M}$  דוחה  $D \Leftarrow \bar{M}$  מקבלת.

L גוכיח כי D מכריעה את

 $w \in L$  אם

- $w \in L(M) \Leftarrow$
- (w את הוחה  $\bar{M}$ ) או (w את מקבלת M)  $\Leftarrow$ 
  - w עוצרת ומקבלת את  $D \Leftarrow$

 $w \notin L$  אם

- $w \in \bar{L} \Leftarrow$
- $w \in L(\bar{M}) \Leftarrow$
- (w את דוחה M) או (w מקבלת את  $\bar{M}) \Leftarrow$ 
  - w עוצרת ודוחה את  $D \Leftarrow$

#### משפט 6.1 סגירות של השפות הכריעות

:סגורה תחת R

- איחוד (1
- 2) חיתוך
- משלים (3
- שרשור (4
- סגור קלין (5

### משפט 6.2 סגירות של השפות הקבילות

:סגורה תחת RE

- איחוד (1
- 2) חיתוך
- שרשור (3
- סגור קלין (4

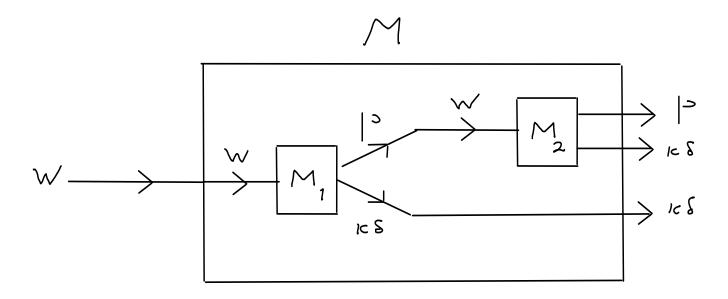
הוכחה:

#### :חיתוך (1

#### איתוך תחת חיתוך R (א)

 $L_1 \cap L_2 \in R$  מתקיים ביי מתקיים לכל שתי שפות נוכיח כי לכל אתי

 $L_1 \cap L_2$  את המכריעה את מ"ט המכריעות ובנה  $M_1$  ו- בהתאמה. בהתאמה ובנה מ"ט  $M_2$  -ו ווי את המכריעות את וב



#### תאור הבנייה

:w על קלט =M

- . מעתיקה את w לסרט נוסף M (1
  - .w על  $M_1$  מריצה את (2
- . אם  $M_1$  דוחה  $M_2$  דוחה.
- . מריצה של של אע העותק על את מריצה את מריצה את  $\bullet$

#### <u>נכונות:</u>

 $L_1\cap L_2$  את מכריעה M נוכיח כי

 $w \in L_1 \cap L_2$  אם

 $w \in L_2$  וגם  $w \in L_1 \Leftarrow$ 

w את מקבלת מקבלת את מקבלת מקבלת את מקבלת את מקבלת את אוגס  $M_1 \Leftarrow$ 

w מקבלת את  $M \Leftarrow$ 

 $w \notin L_1 \cap L_2$  אם

 $w \notin L_2$  או  $w \notin L_1 \Leftarrow$ 

w דוחה את או  $M_2$  או w דוחה את  $M_1 \Leftarrow$ 

.w דוחה את  $M \Leftarrow$ 

#### סגורה תחת חיתוך RE (ב)

 $L_1 \cap L_2 \in RE$  מתקיים  $L_1, L_2 \in RE$  נוכיח כי לכל שתי שפות

תהיינה  $L_1$  ו-  $L_2$  שתי מכונות טיורינג המקבלות את  $M_2$  ו-  $M_1$  בהתאמה. נבנה מ"ט M המקבלת את  $L_1 \cap L_2$  את המקבלת את M

#### :איחוד (2

#### סגורה תחת איחוד R (א)

 $L_1 \cup L_2 \in R$  מתקיים  $L_1, L_2 \in R$  נוכיח כי לדל שתי שפות

 $L_2$  את מ"ט המכריעה את  $M_2$  -ו ווא המכריעה את מ"ט המכריעה את המינה  $M_1$  המכריעה את גבנה מ"ט M

#### <u>תאור הבנייה</u>

:w על קלט =M

- מעתיקה את לסרט נוסף. M (1
  - .w על  $M_1$  מריצה את (2
- אם  $M \Leftarrow M$  מקבלת. •
- . מריצה של של העותק על את מריצה את מריצה את M מריצה אחרת,  $\bullet$

#### סגורה תחת איחוד RE (ב)

 $L_1 \cup L_2 \in RE$  מתקיים  $L_1, L_2 \in RE$  נוכיח כי לכל שתי שפות  $M_1$  ו-  $M_2$  מ"ט המקבלת את מ"ט המקבלת את  $M_1$  נבנה מ"ט א"ד  $M_1$  המקבלת את  $M_2$  המקבלת את לבנה מ"ט א"ד

#### תאור הבנייה

:w על קלט =M

- $i \in \{1,2\}$  בוחרת באופן א"ד M (1
- . על w ועונה כמוה M (2

#### :שרשור (3

#### R סגורה תחת שרשור R

נוכיח כי לכל שתי שפות  $L_1, L_2 \in R$  מתקיים  $L_1, L_2 \in R$  כאשר

$$L_1 \cdot L_2 = \{ w = w_1 w_2 \mid w_1 \in L_1 \land w_2 \in L_2 \}$$
.

 $L_2$  את מ"ט המכריעה את המכריעה את מ"ט המכריעה את מ"ט א"ד  $L_1 \cdot L_2$  את המכריעה את א"ד א"ד א המכריעה את גבנה מ"ט א"ד א

#### תאור הבנייה

:w על קלט =M

- $w=w_1w_2$  ל- w בוחרת באופן א"ד חלוקה של M (1
  - $.w_1$  על  $M_1$  את מריצה M (2
  - . דוחה  $M \Leftarrow$  דוחה  $M_1$  אם •
- . אחרת, M מריצה את  $M_2$  על מריצה M מריצה M

#### סגורה תחת שרשור RE (ב)

(א) -סגורה תחת שרשור באותו אופן כמו בRE

#### 4) \* קליני

#### א) R סגורה תחת st קליני

 $:\!\!L$  נוכיח כי לכל שפה

$$L \in R \implies L^* \in R$$

כאשר

$$L^* = \{ w = w_1 w_2 \cdots w_k \mid \forall 1 \le i \le k , w_i \in L \}$$
.

 $.L^st$  א"ד המכריעה את מ"ט  $M^st$  גבנה מ"ט

#### תאור הבנייה

:w על קלט  $=M^*$ 

- . אם w=arepsilon אז w=arepsilon מקבלת.
- $w=w_1\cdots w_k$  ל- אחרת א"ד חלוקה של א"ד בוחרת באופן א"ד בוחרת (2
  - $:1\leqslant i\leqslant k$  לכל (3

 $.w_i$  על M מריצה את מריצה  $M^*$ 

- . דוחה  $M^* \Leftarrow w_i$  דוחה M דוחה אם
  - אחרת חוזרים לשלב 3).
- . אוי  $M^*$  אזי  $M^*$  מקבלת $\{w_i\}$  אוי כל המחרוזות M

#### ב) אבורה תחת st קליני RE

#### 5) משלים

#### א) $\,R\,$ סגורה תחת המשלים

נוכיח כי

$$L \in R \implies \bar{L} \in R$$
,

כאשר

$$\bar{L} = \left\{ w \in \Sigma^* \mid w \notin L \right\} .$$

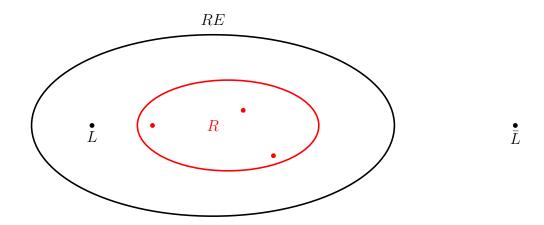
 $ar{L}$  גבנה מ"ט  $ar{M}$  המכריעה את

$$:w$$
 על קלט  $=\bar{M}$ 

- .w על M על מריצה את  $ar{M}$  (1)
- אם M מקבלת  $\bar{M} \leftarrow M$  דוחה.
- . אם  $\bar{M} \Leftarrow \bar{M}$  מקבלת
  - ב) אינה סגורה תחת המשלים RE

### משפט 6.3 אינה סגורה תחת אינה RE 6.3

 $L \in RE \backslash R \implies \bar{L} \notin RE$ .



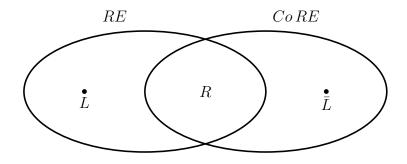
#### הוכחה:

 $ar{L} \in RE$  נניח כי ונניח בשלילה לונניח ונניח בר ונניח בר

. וזו סתירה וזו  $L \in R$  ,(6.1 למה עזר עזר עזר עזר אזי לפי

 $Co\,RE$  6.3 הגדרה

 $CoRE = \{ L \subseteq \Sigma^* \mid \bar{L} \in RE \}$ .



<u>אבחנה</u>

לפי למה 6.1:

 $RE \cap CoRE = R$ .

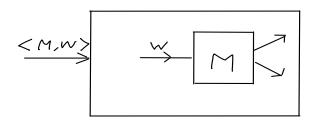
# 6.2 קידוד של מ"ט דטרמיניסטית

### הגדרה 6.4 קידוד של מ"ט

בהינתן קבוצה O של עצמים מופשטים (למשל מכונת טיורינג, תוכנית מחשב, גרף). הקידוד של O, מסומן  $\langle O \rangle$ , הוא מיפוי של O אל מחרוזת מעל אלפבית סופי שיש בו לפחות שני סימנים.

 $\langle O_1, O_2, \dots, O_k 
angle$  במידה ויש רב עצמים  $O_1, \dots, O_k$  נסמן את הקידוד שלהם

# U מ"ט אוניברסלית 6.3



מ"ט אוניברסלית  $\langle w \rangle$  מקבלת מקלט זוג, קידוד של מ"ט מ"ט מ"ט אוניברסלית מקבלת מקבלת כקלט זוג, קידוד של מ"ט מ"ט אוניברסלית על מקבלת מקבלת מ"ט מ"ט אוניברסלית w ועונה בהתאם.

#### U תאור הפעולה של

x על קלט =U

- $\langle w \rangle$  הוא מילה על וקידוד של מ"ט הוא קידוד של מילה (1) בודקת האם האם ג הוא קידוד של
  - אם לא ⇒ דוחה.
  - :w על M על מבצעת סימולציה של

- $q_0w$  על סרט  $q_0w$  רושמת את הקונפיגורציה ההתחלתית
- מחשבת את הקונפיגורציה הבאה בעזרת טבלת המעברים.
- $q_{
  m acc}$  הוא המצב הנוכחי הוא בסוף כל מעבר בין שתי קונפיגורציות, U
  - . אם כן U עוצרת ומקבלת  $\ast$

- $.q_{
  m rej}$  הוא המצב הוא בודקת U אחרת \*
  - . אם כן U עוצרת ודוחה.
- . אחרת U ממשיכה לקונפיגורציה הבאה  $\star$

#### U מהי השפה של

:x לכל

- x את דוחה ע $U \Leftarrow x \neq \langle M, w \rangle$  אם (1)
  - $x = \langle M, w \rangle$  אם (2)
- x אם M מקבלת את  $U \Leftarrow w$  מקבלת את •
- x אם M דוחה את  $U \Leftarrow w$  דוחה את •
- x אם M לא עוצרת על  $U \Leftarrow w$  לא עוצרת על •

$$L(U) = \{ \langle M, w \rangle \mid w \in L(M) \} .$$

# $L_{ m acc}$ 6.5 הגדרה

$$L_{\text{acc}} = \{ \langle M, w \rangle \mid w \in L(M) \} \in RE \backslash R$$

# $L_{ m halt}$ 6.6 הגדרה

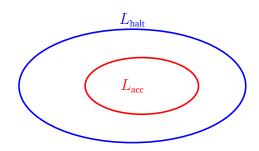
$$L_{ ext{halt}} = ig\{\langle M, w 
angle \mid w$$
 עוצרת על א $M ig\} \in RE ackslash R$ 

# $L_{ m d}$ 6.7 הגדרה

$$L_{d} = \{ \langle M \rangle \mid \langle M \rangle \notin L(M) \} \notin RE$$

#### <u>אבחנה:</u>

$$L_{\rm acc} \subseteq L_{\rm halt}$$
.



משפט 6.4

 $L_{\rm acc} \in RE$  .

 $L_{
m acc} \in RE$  ולכן  $L_{
m acc}$  את מקבלת את גונים וון ש- גוון ש- ולכן U

6.5 משפט

 $L_{\text{halt}} \in RE$  .

. תעצור ותקבל U' שהיא למעשה U' פרט למקום שבו U עצרה ודחתה, U' תעצור ותקבל נבנה מ"ט

 $:L_{
m halt}$  את מקבלת U' נוכיח כי

 $x \in L_{\mathrm{halt}}$  אם

w עוצרת על א ו-  $x = \langle M, w \rangle \Leftarrow$ 

.x עוצרת ומקבלת את  $U' \Leftarrow$ 

אם מקרים:  $x \notin L_{\mathsf{halt}}$  אם

- .x את דוחה  $U' \Leftarrow x \neq \langle M, w \rangle$  •
- .x עוצרת על  $U' \Leftarrow w$ לא עוצרת לא M -- ו  $x = \langle M, w \rangle$

# שיעור 7 אי-כריעות

# לא כריעות $L_{ m d}$ , $L_{ m halt}$ , $L_{ m acc}$ השפות 7.1

 $L_{
m acc}$  7.1 הגדרה

 $L_{\text{acc}} = \{ \langle M, w \rangle \mid w \in L(M) \} \in RE \backslash R$ 

 $L_{
m halt}$  7.2 הגדרה

 $L_{ ext{halt}} = ig\{ \langle M, w 
angle \mid w$  עוצרת על א  $M ig\} \in RE ackslash R$ 

 $L_{
m d}$  7.3 הגדרה

 $L_{d} = \{ \langle M \rangle \mid \langle M \rangle \notin L(M) \} \notin RE$ 

 $L_{
m acc} \in RE$  7.1 משפט

 $L_{\rm acc} \in RE$ .

 $L_{
m acc}\in$  לכן לכן , $L_{
m acc}$  את מכיוון ש- מכיוון ש- , $L(U)=L_{
m acc}$  , לכן מכיוון ש- הוכחה: מכיוון ש- .RE

 $L_{
m halt} \in RE$  7.2 משפט

 $L_{\text{halt}} \in RE$ .

. תעצור ותקבל עצרה ודחתה, U' שהיא למעשה שהיא למעשה ער פרט למקום שבו U' עצרה ודחתה, ענה תעצור ותקבל.

 $:\!L_{
m halt}$  את מקבלת U' נוכיח כי

 $x \in L_{\mathrm{halt}}$  אם

w ו- M עוצרת על  $x = \langle M, w \rangle \Leftarrow$ 

x עוצרת ומקבלת את  $U' \Leftarrow$ 

אם מקרים:  $x \notin L_{\text{halt}}$  אם

- .x את דוחה  $U' \Leftarrow x \neq \langle M, w \rangle$
- x א עוצרת על  $U' \Leftarrow w$  לא עוצרת על M -ו  $x = \langle M, w \rangle$

# $L_{ extsf{d}} otin RE$ משפט 7.3 משפט

 $L_{\rm d} \notin RE$  .

#### הוכחה:

 $.L_{\mathsf{d}} \in RE$  נניח בשלילה כי

 $.L_{ ext{d}}$  את המקבלת את  $\exists \Leftarrow$ 

$$L(M_d) = L_d \Leftarrow$$

 $:\!\!\langle M_d 
angle$ על איל של פבדוק ריצה של

$$L(M_{\mathrm{d}}) 
eq L_{\mathrm{d}} \quad \Leftarrow \quad \langle M_{\mathrm{d}} 
angle 
eq L_{\mathrm{d}} \quad \Leftarrow \quad \langle M_{\mathrm{d}} 
angle \in L(M_{\mathrm{d}})$$
 אם •

$$L(M_{\mathrm{d}}) 
eq L_{\mathrm{d}} \quad \Longleftarrow \quad \langle M_{\mathrm{d}} \rangle \in L_{\mathrm{d}} \quad \Longleftarrow \quad \langle M_{\mathrm{d}} \rangle \notin L(M_{\mathrm{d}})$$
 אם •

 $L_{
m d} \notin RE$  ולכן וולכן  $L(M_{
m d}) = L_{
m d}$  שיבלנו סתירה לכך ש-

### משפט 7.4 לא כריעה $L_{ m acc}$

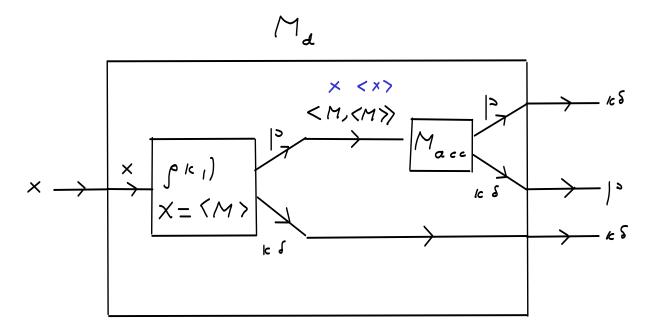
$$L_{\mathrm{acc}} = \{\langle M, w \rangle \mid w \in L(M)\} \notin R$$
.

#### הוכחה:

 $L_{
m acc}$  את המכריעה המ"ט המכריעה ותהי ותהי  $L_{
m acc} \in R$  נניח בשלילה כי

(7.3 כפי שהוכחנו במשפט ב- לכך ש- לכך ער בסתירה את המכריעה את  $M_{
m d}$  מ"ט  $M_{
m d}$  כפי שהוכחנו במשפט אונעתמש ב-  $M_{
m acc}$ 

$$L_{\mathsf{d}} = \{ \langle M, w \rangle \mid \langle M \rangle \notin L(M) \}$$
.



### $M_{ m d}$ התאור של

:x על קלט  $=M_{\mathrm{d}}$ 

. דוחה. 
$$\langle M \rangle$$
 דוחה. בודקת האם  $\langle x = \langle M \rangle$ 

$$\langle x \rangle = \langle \langle M \rangle \rangle$$
 מחשבת מחשבת (2

$$:\langle M,\langle M
angle
angle$$
 על הזוג  $M_{
m acc}$  את מריצה (3

. דוחה 
$$M_{
m d} \Leftarrow M_{
m acc}$$
 אם  $M_{
m acc}$ 

. אם 
$$M_{
m d} \Leftarrow$$
 דוחה  $M_{
m acc}$  אם •

 $:\!L_{
m d}$  את מכריעה את מכריעה אל כעת נוכיח כי

 $x \in L_{\mathrm{d}}$  אם

$$\langle M \rangle \not\in L(M) \text{ -1 } x = \langle M \rangle \Leftarrow$$

$$\langle M, \langle M 
angle 
angle$$
 דוחה את הזוג  $M_{
m acc} \Leftarrow$ 

.x מקבלת את  $M_{
m d}$ 

:שני מקרים  $x \notin L_{\mathrm{d}}$  אם

x את את דוחה את  $M_{
m d} \quad \Leftarrow \quad x 
eq \langle M \rangle$  דוחה את

$$\langle M 
angle \in L(M)$$
 -ו  $x = \langle M 
angle$  מקרה (2):

$$\langle M, \langle M \rangle 
angle$$
 מקבלת את אוג  $M_{
m acc} \leftarrow$ 

.x דוחה את  $M_{\mathrm{d}}$ 

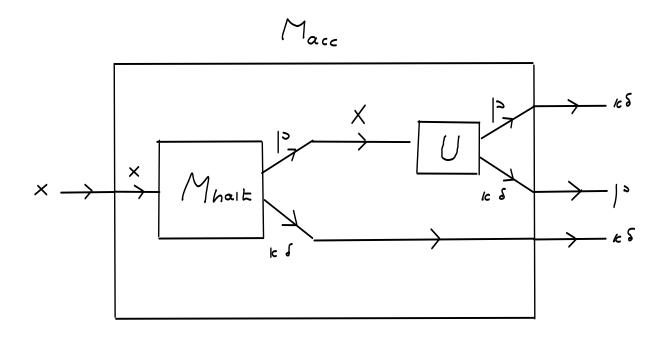
### משפט 7.5 לא כריעה $L_{ m halt}$

$$L_{ ext{halt}} = ig\{\langle M, w 
angle \mid w$$
 עוצרת על  $M ig\} 
otin R$  .

#### הוכחה:

 $L_{
m halt}$  את מ"ט המכריעה את נניח בשלילה כי  $L_{
m halt} \in R$  ותהי

. (בסתים במשפט הוכחנו במשפט לבנות מ"ט ביי לבנות לבע בסתירה לכך את המכריעה את המכריעה  $M_{
m acc}$  כפי שהוכחנו לאוני מ"ט  $M_{
m halt}$ 



## $M_{ m acc}$ התאור של

:x על קלט  $=M_{\mathrm{acc}}$ 

- .x על  $M_{
  m acc}$  מריצה את (1
- דוחה.  $M_{
  m acc} \Leftarrow T$  דוחה אם  $M_{
  m halt}$
- . מריצה u על u על מחריצה מריצה  $M_{\mathrm{acc}} \Leftarrow M_{\mathrm{halt}}$  אם  $\bullet$

#### <u>אבחנה</u>

 $:\!\!L_{
m acc}$  את מכריעה  $M_{
m acc}$ 

 $x \in L_{\mathrm{acc}}$  אם

$$\langle w \rangle \in L(M)$$
 -1  $x = \langle M, w \rangle \Leftarrow$ 

x את מקבלת את מקבלת את מקבלת  $M_{\mathrm{halt}} \Leftarrow$ 

x מקבלת את  $M_{\mathrm{acc}} \leftarrow$ 

אם מקרים:  $x \notin L_{\mathrm{acc}}$  אם

 $x \neq \langle M, w \rangle$  :(1) מקרה

x דוחה את  $M_{\mathrm{halt}} \Leftarrow$ 

.x דוחה את  $M_{\mathrm{acc}} \leftarrow$ 

"מקרים: שני מקרים:  $\langle w \rangle \notin L(M)$  ו-  $\langle x = \langle M, w \rangle$  שני מקרים:

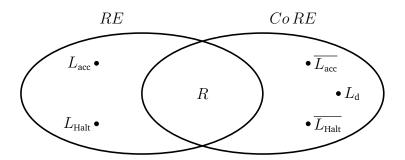
 $M_{\mathrm{acc}} \leftarrow x$  דוחה את דוחה את אוצרת על אוצרת על  $M_{\mathrm{halt}} \leftarrow w$  את אוצרת אוצר

 $M_{\mathrm{acc}} \leftarrow x$  דוחה את  $M_{\mathrm{acc}} \leftarrow x$  דוחה את אבל  $M_{\mathrm{halt}} \leftarrow w$  מקרה (ב):

 $L_{
m acc} \notin R$  -ם בסתירה לכך בסתירה את מכריעה את הראנו כי $M_{
m acc}$  לכן  $L_{
m halt} \notin R$ 

### משפט 7.6

$$\begin{array}{ccc} L_{\rm acc} \in RE \backslash R & \Rightarrow & \bar{L}_{\rm acc} \notin RE \ , \\ L_{\rm halt} \in RE \backslash R & \Rightarrow & \bar{L}_{\rm halt} \notin RE \ , \\ L_{\rm d} \notin RE \backslash R \ . \end{array}$$



# לא כריעה $L_E$ השפה 7.2

### $L_E$ השפה 7.4 הגדרה

$$L_E = \{ \langle M \rangle \mid L(M) = \emptyset \} .$$

### $L_E otin R$ משפט 7.7 משפט

 $L_E \notin R$ .

.כלומר  $L_E$  לא כריעה

#### הוכחה:

. באופן באופן  $L_{
m acc}$  את המכריעה מ"ט נניח ביט כריעה. אז גבנה מ"ט כריעה ביט בשלילה כי

 $M_w$  בנייה של

 $: M_w$  ראשית נגדיר את המ"ט

:x על כל קלט  $=M_w$ 

- . אם  $x \neq w$  אם (1
- . על w ועונה כמוה M אז מריצה x=w אם x=w

#### <u>אבחנה</u>

 $L(M_w) = \Sigma^*$  אם M - 1 מקבלת את אז M - 1

 $L(M_w)=arnothing$  אם  $w\neq w$  או אם x=w ו- x=w אם א

#### $M_{ m acc}$ בנייה של

 $:L_{
m acc}$  את המכריעה את המכריעה מ"ט  $M_{
m acc}$  אז נבנה מ"ט המכריעה את המכריעה את המכריעה את

:x על כל קלט  $=M_{\rm acc}$ 

- דוחה.  $x \neq \langle M, w \rangle$  דוחה. (1
- $M_w$  בונה מ"ט, בונה מ"ט, בעזרת התאור  $\langle M,w 
  angle$  בעזרת בעזרת בעזרת בעזרת בעזרת בעזרת בעזרת
  - $:\!\!\langle M_w
    angle$ על  $M_E$  מריצה (3
  - אם  $M_E$  מקבלת  $\bullet$  (4
  - אם  $M_E$  אם  $M_E$  אם •

#### <u>נכונות</u>

 $\langle M_w \rangle$  דוחה  $M_E \iff L(M_w) = \Sigma^* \neq \varnothing \iff w \in L(M)$  ו-  $x = \langle M, w \rangle \iff x \in L_{\mathrm{acc}}$  אם  $M_{\mathrm{acc}} \iff M_{\mathrm{acc}} \iff M_{a$ 

אם מקרים:  $x \notin L_{\mathrm{acc}}$  אם

. דוחה  $M_{
m acc} \ \Leftarrow \ \langle M_w \rangle$  מקבלת  $M_E \ \Leftarrow \ L(M_w) = \varnothing \ \Leftarrow \ x \neq \langle M, w \rangle$  בוחה.

. דוחה  $M_{
m acc} \ \Leftarrow \ \langle M_w \rangle$  מקבלת  $M_E \ \Leftarrow \ L(M_w) = arnothing \ \Leftrightarrow \ w 
otin L(M) - 1 <math>x = \langle M, w \rangle$  :2

#### לסיכום:

 $L_{
m acc} \notin R$  -ש בסתירה לכך בסתירה את המכריעה  $M_{
m acc}$  מ"ט אפשר לבנות כריעה אז אפשר לבנות המכריעה  $L_E \notin R$ לכן לבנות

### $L_E otin RE$ 7.8 משפט

### $L_E \notin RE$

#### הוכחה:

נבנה מ"ט א"ד N המקבלת את

$$\bar{L}_E = \{ \langle M \rangle \mid L(M) \neq \emptyset \}$$

$$:x$$
 על קלט  $=N$ 

- דוחה.  $x \neq \langle M \rangle$  אם (1
- . באופן א"ד.  $w \in \Sigma^*$  אז N בוחרת אז  $x = \langle M \rangle$  אם (2
  - .w על M מריצה (3
  - אם  $M \Leftarrow M$  מקבלת.
    - . דוחה  $N \Leftarrow N$  דוחה  $M \bullet$

#### הוכחת הנכונות

 $x\in ar{L}_E$  אם

$$L(M) \neq \emptyset$$
 -1  $x = \langle M \rangle \Leftarrow$ 

- $w \in L(M)$  -כך ש-  $w \in \Sigma^*$  מילה  $\Leftrightarrow$
- w את מקבלת מק כך ש $w \in \Sigma^*$  ניחוש  $\exists \Leftarrow$
- $x = \langle M \rangle$  קיים חישוב של N המקל את  $\Leftarrow$ 
  - $x \in L(N) \Leftarrow$

 $ar{L}_E \in RE$  לכן קיימת מ"ט א"ד א המקבלת את השפה א"ד לכן קיימת מ"ט א

 $.L_{E}\notin RE$  כעת נוכיח כי

 $.L_E \in R$ ,6.1 לכם לפי משפט. . $\bar{L}_E \in RE$  ש- הוכחנו למעלה ש- . $L_E \in RE$  לכם לפי משפט. או בסתירה לכך ש- . $L_E \notin R$ 

# לא כריעה $L_{EQ}$ השפה 7.3

 $\overline{L}_{EQ}$  7.5 הגדרה

$$L_{EQ} = \left\{ \left\langle M_1, M_2 \right\rangle \mid L\left(M_1\right) = L\left(M_2\right) \right\}$$

# $L_{EQ} otin R$ משפט 7.9 משפט

$$L_{EO} \notin R$$

.השפה  $L_{EQ}$  לא כריעה

נניח בשלילה כי  $M_E$  כריעה את מ"ט המכריעה את מ"ט המכריעה את  $M_{EQ}$  אז נבנה מ"ט באופן  $L_{EQ}$  כריעה. תהי  $M_{EQ}$  מ"ט המכריעה את באופן הבא.

## $M_E$ בנייה של

x על כל קלט  $=M_E$ 

דוחה. 
$$\langle M \rangle$$
 אם (1

על קלט. איז המ"ט שדוחה 
$$M_{arnothing}$$
 כאשר  $M_{arnothing}$  על על  $M_{EQ}$  מריצה , $x=\langle M 
angle$  אם (2

. אם 
$$M_{EQ}$$
 מקבלת  $\bullet$  (3

. אם 
$$M_{EQ}$$
 דוחה  $+$ 

#### נכונות

 $x \in L_E$  אם

$$L(M) = \emptyset$$
 -1  $x = \langle M \rangle \Leftarrow$ 

$$L(M) = L(M_{\varnothing}) \Leftarrow$$

$$\langle M, M_{\varnothing} \rangle \in L_{EQ} \Leftarrow$$

$$\langle M, M_{\varnothing} 
angle$$
 מקבלת  $M_{EQ} \Leftarrow$ 

.מקבל 
$$M_E \Leftarrow$$

:שני מקרים  $\Leftarrow x \notin L_E$  אם

מקרה 1: 
$$M_E \leftarrow x \neq \langle M \rangle$$
 דוחה.

$$L(M) \neq \emptyset$$
 -ו  $x = \langle M \rangle \Leftarrow$  :2 מקרה

$$L(M) \neq L(M_{\varnothing}) \Leftarrow$$

$$\langle M, M_{\varnothing} \rangle \notin L_{EQ} \Leftarrow$$

$$\langle M, M_{\varnothing} \rangle$$
 דוחה  $M_{EQ} \Leftarrow$ 

. דוחה 
$$M_E \Leftarrow$$

### לסיכום:

 $.L_E 
otin R$  אם  $L_{EQ}$  כריעה אז אפשר לבנות מ"ט  $M_E$  המכריעה את בסתירה למשפט 7.7 האומר ש $L_{EQ} 
otin R$  לכן

# $L_{EQ} \notin RE$ 7.10 משפט

$$L_{EQ} \notin RE$$

לא קבילה.  $L_{EO}$ 

#### הוכחה:

נניח בשלילה כי  $M_E$  קבילה. תהי  $M_{EQ}$  מ"ט המקבלת את מ"ט  $M_{EQ}$  אז נבנה מ"ט קבילה. תהי  $M_{EQ}$  קבילה. תהי הבע.

# $M_E$ בנייה של

$$:x$$
 על כל קלט  $=M_E$ 

- דוחה.  $\langle M \rangle$  אם (1
- . כל קלט.  $M_{\varnothing}$  על  $\langle M, M_{\varnothing} \rangle$  על  $M_{EQ}$  מריצה , $x = \langle M \rangle$  אם (2
  - . אם  $M_{EQ}$  מקבלת  $\bullet$  מקבלת  $\bullet$

#### נכונות

 $x \in L_E$  אם

$$L(M) = \emptyset$$
 -1  $x = \langle M \rangle \Leftarrow$ 

$$L(M) = L(M_{\varnothing}) \Leftarrow$$

$$\langle M, M_{\varnothing} \rangle \in L_{EQ} \Leftarrow$$

$$\langle M, M_{\varnothing} 
angle$$
 מקבלת  $M_{EQ} \Leftarrow$ 

.מקבל 
$$M_E \Leftarrow$$

#### לסיכום:

 $L_E 
otin RE$  אם  $L_{EQ}$  קבילה אז אפשר לבנות מ"ט  $M_E$  המקבלת את בסתירה למשפט 7.8 האומר ש $L_{EQ} 
otin RE$  לכן

# $ar{L}_{EQ}$ otin RE 7.11 משפט

# $\bar{L}_{EQ} \notin RE$ .

#### הוכחה:

 $ar{L}_{
m acc}$  את המקבלת מ"ט  $M_{ar{acc}}$  אז נבנה מ"ט המקבלת את מ"ט המקבלת מ"ט המקבלת המקבלת קבילה. תהי  $M_{ar{E}Q}$  קבילה. תהי  $M_{ar{E}Q}$  מ"ט המקבלת את באופן הבא.

# $M_1$ בנייה של

ראשית נגדיר מ"ט  $M_1$  באופן הבא:

$$x$$
 על קלט  $= M_1$ 

. מריצה M על w ועונה כמוה (1

# $M_{\overline{ m acc}}$ בנייה של

$$:x$$
 על כל קלט  $=M_{\overline{\mathrm{acc}}}$ 

. מקבלת  $\Leftarrow x \neq \langle M, w \rangle$  אם (1

- $M_1$  אז בונה  $x=\langle M,w \rangle$  אם (2
- . כאשר אמקבלת כל שמקבלת אמ"ט אמר אר כאשר  $\langle M_1, M^* 
  angle$  על  $M_{\overline{EQ}}$  מריצה (3
  - . אם  $M_{\overline{EQ}}$  מקבלת  $\bullet$

#### נכונות

 $x\in L_{\overline{
m acc}}$  אם

$$w$$
 לא מקבלת  $M \Leftarrow$ 

$$L(M_1) = \emptyset \Leftarrow$$

$$\langle M_1, M^* \rangle \in L_{\overline{EQ}} \Leftarrow$$

$$\langle M_1, M^* 
angle$$
 מקבלת  $M_{\overline{EQ}} \Leftarrow$ 

.מקבל מקבל 
$$M_{\overline{\mathrm{acc}}} \Leftarrow$$

#### לסיכום:

 $L_{\overline{
m acc}}\notin RE$  -אומר ש- 7.6 בסתירה למשפט בסתירה אז אפשר לבנות מ"ט  $M_{\overline{
m acc}}$  המקבלת את המקבלת לבנות  $L_{\overline{
m EQ}}\notin RE$  לכן  $L_{\overline{EQ}}\notin RE$ 

# 7.4 סיכום: כריעות וקבילות של שפות

קבילה	כריעה	
<b>√</b>	×	$L_{ m acc}$
×	×	$\overline{L_{ m acc}}$
×	×	$L_{d}$
$\checkmark$	×	$L_{Halt}$
×	×	$\overline{L_{Halt}}$
×	×	$L_{\scriptscriptstyle m E}$
✓	×	$\overline{L_{\mathtt{E}}}$
×	×	$L_{ t EQ}$
×	×	$\overline{L_{ t EQ}}$
×	×	$L_{ ext{REG}}$
×	×	$L_{ ext{NOTREG}}$

# שיעור 8 רדוקציה

# 8.1 טבלה של רדוקציות

# טבלה של רדוקציות

עמוד	רדוקציה	
דוגמה 8.6 עמוד 81	$L_{ ext{HALT}} \leqslant L_{ ext{acc}}$	
דוגמה 8.11 עמוד 85	$ar{L}_{ m acc} \leqslant L_{ m NOTREG}$	
דוגמה 8.12 עמוד 86	$L_{ m acc} \leqslant L_{ m NOTREG}$	
דוגמה 8.13 עמוד 87	$L_{ ext{HALT}} \leqslant L_{ ext{NOTREG}}$	
דוגמה 8.15 עמוד 89	$L_{ m acc} \leqslant L_{ m REG}$	
דוגמה 8.14 עמוד 88	$ar{L}_{ m acc} \leqslant L_{ m REG}$	
90 דוגמה 8.16 עמוד	$ar{L}_{ m acc}\leqslant L_{M_1 eg M_2}$ כאשר $.L_{M_1 eg M_2}=\{\langle M_1,M_2,w angle\  \ w\in L\left(M_1 ight)\land w otin L\left(M_2 ight)\}$	
90 דוגמה 8.17 עמוד	$ar{L}_{ m acc}\leqslant L_{M_1\subset M_2}$ כאשר $L_{M_1\subset M_2}=\{\langle M_1,M_2 angle\  \ L\left(M_1 ight)\subset L\left(M_2 ight)\}$	

# 8.2 מ"ט המחשבת את פונקציה

## הגדרה 8.1 מ"ט המחשבת פונקציה

 $x \in \Sigma^*$  אם לכל את מחשבת מ"ט מ"ט  $f: \Sigma^* \to \Sigma^*$  אם לכל בהינתן בהינתן בהינתן אומרים אומרים אומרים אומרים בהינתן

- וגם f(x) או בסוף בסוף בסוף בסוף ל- מגיעה ל-  $q_{
  m acc}$ 
  - f(x) על סרט הפלט של M רשום •

### 8.1 הערה

מ"ט שמחשבת פונקציה עוצרת תמיד.

## הגדרה 8.2 מ"ט המחשבת פונקציה

f אומרים מ"ט המחשבת אם היימת ל $f:\Sigma^* o \Sigma^*$  אומרים בהינתן פונקציה ל

#### דוגמה 8.1

$$f_1(x) = xx . ag{8.1}$$

. חשיבה  $f_1(x)$ 

### דוגמה 8.2

$$f_2(x) = \begin{cases} x & |x|$$
 זוגי $x = \begin{cases} x & |x| \end{cases}$  . (8.2)

. חשיבה  $f_2(x)$ 

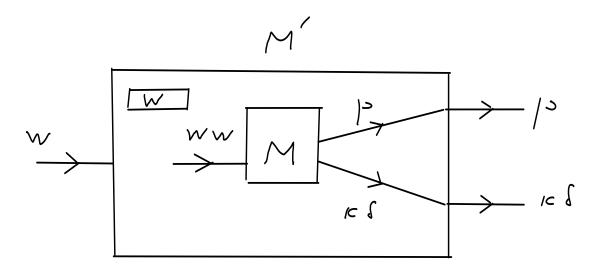
### דוגמה 8.3

$$f_3(x) = \begin{cases} \langle M' \rangle & x = \langle M \rangle \\ \langle M^* \rangle & x \neq \langle M \rangle \end{cases}$$
 (8.3)

כאשר

- .ט שמקבלת כל קלט  $M^*$
- מ"ט המקבלת את השפה M' ullet

$$L(M') = \{ w \in \Sigma^* \mid ww \in L(M) . \}$$



, ואם כן,  $\langle M^* \rangle$  חשיבה כי ניתן לבנות מ"ט שבודקת האם  $x = \langle M \rangle$ . אם לא, מחזירה קידוד קבוע לבנות מעברים המשכפלים את הקלט בתחילת הקידוד  $\langle M' \rangle$ .

### דוגמה 8.4

$$f_4(x) = \begin{cases} 1 & x = \langle M \rangle \land \langle M \rangle \in L(M) \\ 0 & \text{אחרת} \end{cases}$$
 (8.4)

 $.\langle M \rangle$  לא עוצרת לM -ו  $x = \langle M \rangle$  קלטים קלטים כי ייתכנו לא אוצרת לא  $f_4(x)$ 

# 8.3 רדוקציות

# הגדרה 8.3 רדוקציות

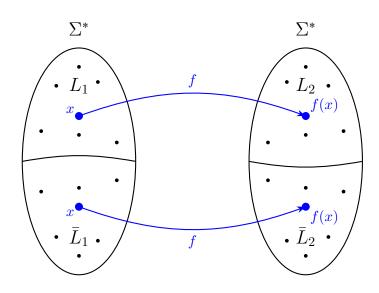
בהינתן שתי שפות  $L_1,L_2\subseteq \Sigma^*$  אומרים כי ניתנת לרדוקציה ל- ומסמנים בהינתן בהינתן ל

$$L_1 \leqslant L_2$$
,

:אם  $f:\Sigma^* o \Sigma^*$  המקיימת  $\exists$ 

- חשיבה f (1
- $x \in \Sigma^*$  לכל (2

$$x \in L_1 \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in L_2 \ .$$



#### דוגמה 8.5

נתונות השפות

$$L_1 = \left\{ x \in \{0,1\}^* \mid \mathsf{inc} \mid |x| \right\} \; ,$$
 
$$L_2 = \left\{ x \in \{0,1\}^* \mid \mathsf{inc} \mid |x| \right\} \; .$$

הוכיחו כי

$$L_1 \leqslant L_2$$
.

נגדיר את הפונקציה

$$f(x) = egin{cases} 1 & \text{ii.} & |x|, \ 10 & \text{iii.} & |x| \end{cases}$$

#### הוכחת הנכונות:

$$f(x) \in L_2$$
 אי-אוגי  $|f(x)| \Leftarrow f(x) = 1 \Leftarrow x$  אוגי  $|x| \Leftarrow x \in L_1$ 

$$f(x) \notin L_2$$
 אי-אוגי  $|f(x)| \Leftarrow f(x) = 10 \Leftarrow x$ אי-אוגי  $|x| \Leftarrow x \notin L_1$ 

## משפט 8.1 משפט הרדוקציה

לכל שתי שפות  $L_1,L_2\subseteq \Sigma^*$  אם קיימת רדוקציה

$$L_1 \leqslant L_2$$

אזי התנאים הבאים מתקיימים:

$$L_1 \in R \quad \Leftarrow \quad L_2 \in R \quad \text{(1)}$$

$$L_1 \in RE \quad \Leftarrow \quad L_2 \in RE \quad \text{(2)}$$

$$L_1 \notin R \quad \Rightarrow \quad L_2 \notin R \quad \quad \text{(3)}$$

$$L_1 \notin RE \implies L_2 \notin RE$$
 (4)

הוכחה: מכיוון ש-

$$L_1 \leqslant L_2$$

:קיימת פונקציה f חשיבה המקיימת

$$x \in L_1 \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in L_2$$

 $x \in \Sigma^*$  לכל

f מ"ט המחשבת את  $M_f$ 

# $L_1 \in R \Leftarrow L_2 \in R$ נוכיח (1)

 $.L_2$  את מכריעה את מ"ט המכריעה  $M_2$  נבנה מ"ט  $M_1$  המכריעה את גו

# $M_1$ של התאור

$$x$$
 על קלט  $= M_1$ 

- $M_f$  בעזרת f(x) את מחשבת . 1
- . מריצה את f(x) על  $M_2$  את מריצה . 2

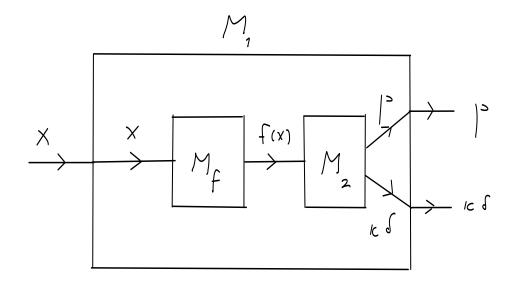
 $L_1$  מכריעה את מכריעה  $M_1$ 

x את את מקבלת את  $M_1 \quad \Leftarrow \quad f(x)$  אם  $M_2 \quad \Leftarrow \quad f(x) \in L_2 \quad \Leftarrow \quad x \in L_1$  אם •

 $A_1$  את את  $M_1$   $\in$  f(x) אם  $M_2$   $\in$   $f(x) 
otin L_2$   $\in$   $x 
otin L_1$  אם •

# $L_1 \in RE \Leftarrow L_2 \in RE$ נוכיח (2)

 $.L_2$  את המקבלת מ"ט מ"ט תהי  $.L_1$  את המקבלת את המקבלת מ"ט



# $M_1$ התאור של

x על קלט  $= M_1$ 

- $M_f$  בעזרת f(x) את מחשבת.1
- . ועונה כמוה. f(x) על  $M_2$  את מריצה .2

 $:\!L_1$  את מקבלת  $M_1$  נוכיח כי

- $M_1 \quad \Leftarrow \quad f(x)$  אם  $M_2 \quad \Leftarrow \quad f(x) \in L_2 \quad \Leftarrow \quad x \in L_1$  אם •
- x את את אם לא מקבלת את את את אח אם אל  $M_1 \quad \Leftarrow \quad f(x)$  אם אח א $M_2 \quad \Leftarrow \quad f(x) \notin L_2 \quad \Leftarrow \quad x \notin L_1$  אם •

(3)

(4)

## כלל 8.1

אם רדוקציה שקיימת פי<br/>  $L' \in RE$ אחרת שפה אחרת בוחרים אבה כלשהי שקיימת רדוקציה <br/> •  $L \leqslant L' \; .$ 

לדוגמה:

$$L \leqslant L_{\rm acc}$$

(R'כנ"ל לגבי)

אם רדוקציה שקיימת כלשהי בוחרים שפה אחרת בוחרים שקיימת רדוקציה אם רוצים להוכיח כי שפה כלשהי בוחרים שפה  $L'\notin RE$ 

$$L' \leqslant L$$
.

לדוגמה

$$L_{\rm d} \leqslant L$$

(R') (כנ"ל לגבי

#### דוגמה 8.6

$$L_{
m halt}=\left\{\langle M,w
angle\ \mid\ w$$
 נתונות השפות  $M$  ו-  $L_{
m acc}=\left\{\langle M,w
angle\ \mid\ w\in L(M)
ight\}$  נתונות השפות  $L_{
m acc}\leqslant L_{
m halt}$  ע"י רדוקציה  $L_{
m acc}\leqslant L_{
m halt}$ 

## פתרון:

נבנה פונקציה f חשיבה ומקיימת

$$x \in L_{\mathrm{acc}} \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in L_{\mathrm{halt}} .$$

w' מקבלת את  $M' \iff w$  מקבלת M

w' את תעצור על  $M' \leftarrow w$  את את M

.w' את עצור על  $M' \ \ = \ \ w$  את עוצרת אל M

$$f(x) = \begin{cases} \langle M', w \rangle & : x = \langle M, w \rangle \\ \langle M_{\text{loop}}, \varepsilon \rangle & : x \neq \langle M, w \rangle \end{cases}$$

כאשר

- .ט שלא עוצרת על מ"ט שלא עוצרת אף מ"ט  $M_{
  m loop}$
- . עצרה אינסופית ללולאה M' תיכנס תיכנס M' פרט ממקומות בהם אינסופית פרט מ"ט מ"ט ממתנהגת כמו מרט למקומות בהם אינסופית.

### נכונות הרדוקציה

 $x = \langle M, w \rangle$  חשיבה כי ניתן לבנות מ"ט שתבדוק האם f

 $\langle M_{\mathrm{loop}}, w 
angle$ אם לא, תחזיר קידוד קבוע

M ע:י ביצוע שינויים לוקלים בקידוד של ע:י ביצוע ע:י קידוד אינו אינויים או ואם כן, תחזיר אינו של

 $x \in L_{\mathrm{acc}} \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in L_{\mathrm{halt}}$  נוכיח כי

 $x \in L_{\mathrm{acc}}$  אם

$$w \in L(M)$$
 -1  $x = \langle M, w \rangle \Leftarrow$ 

$$w$$
 את ומקבלת אוצרת  $M'$  -ו  $f(x) = \langle M', w \rangle \Leftarrow$ 

$$f(x) \in L_{\text{halt}} \Leftarrow$$

:אם מקרים אז שני  $x \notin L_{\mathrm{acc}}$ 

#### מקרה 1:

$$f(x) 
otin L_{
m halt} \quad \Leftarrow \quad arepsilon$$
 לא עוצרת על  $M_{
m loop}$  ו-  $f(x) = \langle M_{
m loop}, arepsilon 
angle \quad \Leftarrow \quad x 
otin \langle M, w 
angle$ 

## :2 מקרה

שני מקרים: 
$$\Leftarrow f(x) = \langle M', w \rangle \quad \Leftarrow \quad w \notin L(M)$$
 - ו $x = \langle M, w \rangle$ 

$$f(x) 
otin L_{ ext{halt}} \quad \Leftarrow \quad w$$
 לא עוצרת על  $M' \quad \Leftarrow \quad w$  לא עוצרת על  $M$ 

$$f(x) 
otin L_{ ext{halt}} \quad \Leftarrow \quad w$$
 לא עוצרת על  $M' \quad \Leftarrow \quad w$  דוחה את מקרה ב:

לסיכום, הוכחנו רדוקציה 8.1 ומכיוון ש-  $L_{
m acc} \notin R$  ומכיוון ש-  $L_{
m acc} \leqslant L_{
m halt}$  אז ממשט הרדוקציה . $L_{
m halt} \notin R$ 

### דוגמה 8.7

נתונה השפה

$$L_{\Sigma^*} = \{ \langle M \rangle \mid L(M) = \Sigma^* \}$$

ונתונה השפה

$$\bar{L}_{\Sigma^*} = \{ \langle M \rangle \mid L(M) \neq \Sigma^* \} \cup \{ x \neq \langle M \rangle \} .$$

הוכיחו כי:

$$L_{\Sigma^*} \notin RE$$
 (x

$$L_{\Sigma^*}
otin R$$
 (ع

$$ar{L}_{\Sigma^*}
otin RE$$
 (2

# פתרון:

נוכיח כי 
$$L_{\Sigma^*} \notin R$$
 ע"י רדוקציה

$$L_{\rm acc} \leqslant L_{\Sigma^*}$$
 .

נבנה פונקציה חשיבה f המקיימת

$$x \in L_{\mathrm{acc}} \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in L_{\Sigma^*} .$$

$$L(M') = \Sigma^* \quad \Longleftarrow \quad w \in L(M)$$

$$L(M') \neq \Sigma^* \quad \Longleftarrow \quad w \notin L(M)$$

$$f(x) = \begin{cases} \langle M' \rangle & : x = \langle M, w \rangle \\ \langle M_{\varnothing} \rangle & : x \neq \langle M, w \rangle \end{cases}$$

- .ט שדוחה כל קלט  $M_{\varnothing}$  •
- . ועונה על את M על את ומריצה מ-x מתעלמת מ-x ועונה כמוה. M'

#### אבחנה:

$$L(M') = \begin{cases} \Sigma^* & : w \in L(M) \\ \emptyset & : w \notin L(M) \end{cases}$$

#### נכונות הרדוקציה:

 $x=\langle M,w
angle$  חשיבה כי ניתן לבנות מ"ט שתבדוק האם f

 $\langle M_{arnothing} 
angle$ אם לא תחזיר קידוד קבוע

. אם כן, תחזיר קידוד  $\langle M' 
angle$  הוספת קוג ל- M שמוחק את הקלט מהסרט וכותב w במקומו.

נוכיח כי

$$x\in L_{
m acc}$$
  $\Leftrightarrow$   $f(x)\in L_{\Sigma^*}$   $\Leftrightarrow$   $L(M')=\Sigma^*$  ולפי האבחנה  $f(x)=\langle M'
angle$   $\Leftrightarrow$   $w\in L(M)$  -1  $x=\langle M,w
angle$   $\Leftrightarrow$   $x\in L_{
m acc}$  אם  $f(x)\in L_{\Sigma^*}$ 

אם מקרים:  $x \in L_{\mathrm{acc}}$  אם

$$.f(x) \notin L_{\Sigma^*} \quad \Leftarrow \quad L\left(M_{\varnothing}
ight) = arnothing f(x) = \langle M_{\varnothing} 
angle \quad \Leftarrow \quad x 
eq \langle M, w 
angle \quad :$$
מקרה ב

$$f(x) 
otin L_{\Sigma^*} \quad \Leftarrow \quad L\left(M'
ight) = arnothing$$
 ולפי האבחנה  $f(x) = \langle M' 
angle \quad \Leftarrow \quad w 
otin L(M) - 1 \ x = \langle M, w 
angle$  מקרה 2):

לסיכום, הוכחנו רדוקציה  $L_{
m acc} \notin R$  ומכיוון ש-  $L_{
m acc} \notin L_{
m S*}$  אז ממשט הרדוקציה . $L_{
m acc} \leqslant L_{
m S*}$  מתקיים . $L_{
m S*} \notin R$ 

#### דוגמה 8.8

נתונה השפה

$$L_{d} = \{ \langle M \rangle \mid \langle M \rangle \notin L(M) \}$$

ונתונה השפה

$$\bar{L}_{acc} = \{ \langle M, w \rangle \mid w \notin L(M) \} \cup \{ x \neq \langle M, w \rangle \} .$$

הוכיחו כי

ע"י רדוקציה  $ar{L}_{
m acc} 
otin RE$ 

$$L_{\rm d} \leqslant \bar{L}_{\rm acc}$$
.

#### פתרון:

נבנה פונקציה חשיבה f המקיימת

$$x \in L_d \Leftrightarrow f(x) \in L_{acc}$$
.

$$w' \notin L(M') \iff \langle M \rangle \notin L(M)$$
  
 $w' \in L(M') \iff \langle M \rangle \in L(M)$ 

$$f(x) = \begin{cases} \langle M, \langle M \rangle \rangle & : x = \langle M \rangle \\ \langle M^*, \varepsilon \rangle & : x \neq \langle M \rangle \end{cases}$$

.כאשר  $M^*$  המ"ט שמקבלת כל קלט

### נכונות הרדוקציה:

 $x=\langle M,w
angle$  חשיבה כי ניתן לבנות מ"ט שתבדוק האם f

 $\langle M^*, arepsilon 
angle$ אם לא תחזיר קידוד קבוע

 $\langle M,\langle M \rangle \rangle$  אם כן, תחשב

נוכיח כי

$$x \in L_{\mathsf{d}} \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in \bar{L}_{\mathsf{acc}}$$

$$otin \langle M \rangle \notin L(M)$$
 -1  $f(x) = \langle M, \langle M \rangle \rangle \quad \Leftarrow \quad \langle M \rangle \notin L(M)$  -1  $x = \langle M \rangle \quad \Leftarrow \quad x \in L_{\mathrm{d}}$  בסר  $f(x) \in \bar{L}_{\mathrm{acc}}$ 

אם אפני מקרים:  $x \notin L_{\mathsf{d}}$ 

$$f(x) 
otin ar{L}_{
m acc} \quad \Leftarrow \quad arepsilon \in L\left(M^*
ight)$$
 ר-  $f(x) = \langle M^*, arepsilon 
angle \quad \Leftarrow \quad x 
otin \langle M 
angle \quad = \langle M 
angle$ מקרה ב

$$f(x) 
otin ar{L}_{
m acc} \quad \Leftarrow \quad \langle M 
angle \in L(M)$$
 -ו  $f(x) = \langle M, \langle M 
angle 
angle \quad \Leftarrow \quad \langle M 
angle \in L(M)$  -ו  $x = \langle M 
angle \quad \Leftrightarrow \quad \langle M 
angle \in L(M)$  מקרה 2):

לסיכום, הוכחנו רדוקציה 8.1, ומכיוון ש-  $L_{
m d} \notin RE$  (משפט 7.3) אז ממשט הרדוקציה , $L_{
m d} \leqslant \bar{L}_{
m acc}$  מתקיים . $\bar{L}_{
m acc} \notin RE$ 

# משפט 8.2 משפט הרדוקציה בין שפות משלימות

 $ar{L}_1\leqslantar{L}_2$  אם קיימת רדוקציה  $L_1\leqslant L_2$ , אזי קיימת רדוקציה

#### הוכחה:

אם ∃ רדוקציה

$$L_1 \leqslant L_2$$

אזי  $\exists$  פונקציה חשיבה f המקיימת

$$x \in L_1 \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in L_2$$

ולכן עבור אותה פונקציה f היא גם חשיבה וגם מקיימת

$$x \in \bar{L}_1 \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in \bar{L}_2$$

ולכן

$$\bar{L}_1 \leqslant \bar{L}_2$$
.

# 8.4 דוגמאות בשימוש של משפט הרדוקציה בין שפות משלימות (משפט 8.2)

#### דוגמה 8.9

הוכחנו בדוגמה 8.7 רדוקציה

$$L_{\rm acc} \leqslant L_{\Sigma^*}$$
 .

לכן לפי משפט 8.2 קיימת רדוקציה

$$\bar{L}_{\rm acc} \leqslant \bar{L}_{\Sigma^*}$$
 .

 $ar{L}_{\Sigma^*} 
otin RE$  מתקיים 8.1 ממשפט הרדוקציה ל $ar{L}_{
m acc} 
otin RE$  מכיוון ש

#### דוגמה 8.10

הוכחנו בדוגמה 8.8 רדוקציה

$$L_{\rm d} \leqslant \bar{L}_{\rm acc}$$
 .

לכן לפי משפט 8.2 קיימת רדוקציה

$$\bar{L}_{\rm d} \leqslant L_{\rm acc}$$
 .

 $ar{L}_{
m d} \in RE$  מתקיים 8.1 ממשט הרדוקציה , $L_{
m acc} \in RE$  מכיוון ש

# 8.5 דוגמאות בשימוש של משפט הרדוקציה (משפט 8.1)

 $ar{L}_{
m acc} \leqslant L_{
m NOTREG}$  8.11 דוגמה

תהי  $L_{ ext{NOTREG}}$  השפה

$$L_{ ext{NOTREG}} = \left\{ \left\langle M 
ight
angle \; \middle| \; \; h$$
 לא רגולרית  $L(M) 
ight\}$  .

 $ar{L}_{
m acc}$  -א כריעה על ידי רדוקציה מ $L_{
m NOTREG}$  הוכיחו כי השפה

## פתרון:

השפה  $ar{L}_{
m acc}$  מוגדרת

$$\bar{L}_{\rm acc} = \big\{ \langle M, w \rangle \ \big| \ w$$
לא מקבלת א $M \big\} \cup \{ x \neq \langle M, w \rangle \}$  .

והשפה  $L_{ ext{NOTREG}}$  מוגדרת

$$L_{ ext{NOTREG}} = \left\{ \langle M \rangle \mid L(M) \right\}$$
 .

נגדיר הפונקציה הבאה:

$$f(x) = \begin{cases} \langle M' \rangle & x = \langle M, w \rangle \\ w' \in PAL & x \neq \langle M, w \rangle \end{cases}$$

:כאשר M' מ"ט הבאה

$$y$$
 כל קלט  $=M'$ 

. אם  $y \in PAL$  אם (1

על w ועונה כמוה. M אחרת מריצה M

### הוכחת נכונות הרדוקציה

אם מקרים: 
$$\Leftarrow x \in \bar{L}_{\mathrm{acc}}$$
 אם

$$x = \langle M, w \rangle$$
 :1 מקרה

$$w$$
 לא מקבלת  $M \Leftarrow$ 

$$L(M') \in PAL \Leftarrow$$

$$\langle M' \rangle \in PAL \Leftarrow$$

$$f(x) \in PAL \Leftarrow$$

$$f(x) \in L_{\text{NOTREG}} \Leftarrow$$

$$f(x) \in L_{ ext{NOTREG}} \Leftarrow f(x) \in PAL \Leftarrow x \neq \langle M, w \rangle$$
 בקרה 2:

$$f(x) \in L_{ ext{NOTREG}} \quad \Leftarrow \quad f(x) \in \Sigma^* \quad \Leftarrow \quad L\left(M'
ight) = \Sigma^* \quad \Leftarrow \quad w$$
 מקבלת אם  $M \quad \Leftarrow \quad x \notin \bar{L}_{ ext{acc}}$ 

 $L_{ ext{NOTREG}}$  ל-כן הוכחנו כי  $L_{ ext{acc}}$  ל-ג $L_{ ext{acc}}$  היא רדוקציה מ-f(x) ז"א א"ג,  $x\in ar{L}_{ ext{acc}}\Leftrightarrow f(x)\in NOTERG$ 

. לא כריעה. לפיכך, לפי משפט הרדוקציה לא  $\bar{L}_{\rm notreg}$  לא כריעה. לפיכך, לפי

$$L_{
m acc} \leqslant L_{
m NOTREG}$$
 8.12 דוגמה

תהי  $L_{ ext{NOTREG}}$  השפה

$$L_{ ext{NOTREG}} = \left\{ \langle M \rangle \; \middle| \;$$
לא רגולרית  $L(M) \right\} \; .$ 

 $.L_{
m acc}$  -ם ידי רדוקציה על לא כריעה לא בריעה מ- הוכיחו כי השפה הוכיחו לא

# פתרון:

השפה  $L_{
m acc}$  מוגדרת

$$L_{
m acc} = \left\{ \langle M, w 
angle \; \middle| \; w$$
 מקבלת  $M 
ight\}$  .

והשפה מוגדרת  $L_{ ext{NOTREG}}$ 

$$L_{\text{NOTREG}} = \big\{ \langle M \rangle \ \big| \ \text{therefore} \ L(M) \big\}$$
 .

נגדיר הפונקציה הבאה:

$$f(x) = \begin{cases} \langle M' \rangle & x = \langle M, w \rangle \\ \langle M_{\varnothing} \rangle & x \neq \langle M, w \rangle \end{cases}$$

:כאשר M' מ"ט הבאה

$$y$$
 כל קלט  $=M'$ 

- .w על M מריצה M' (1
- . אם M דוחה  $\Rightarrow$  דוחה  $\bullet$

- . בודקת אם y פלינדרום  $M' \Leftarrow M$  מקבלת  $M \bullet$ 
  - \* אם כן  $\Rightarrow$  מקבלת.
    - \* אם לא  $\Rightarrow$  דוחה.

### הוכחת נכונות הרדוקציה

$$f(x) \in L_{ ext{NOTREG}} \quad \Leftarrow \quad f(x) \in PAL \quad \Leftarrow \quad L\left(M'\right) = PAL \quad \Leftarrow \quad w$$
 מקבלת  $M \quad \Leftarrow \quad x \in L_{ ext{acc}}$ 

שני מקרים.  $\Leftarrow x \notin L_{\mathrm{acc}}$ 

$$\langle M_\varnothing 
angle 
otin L_{
m NOTREG} \quad \Leftarrow \quad L\left(M_\varnothing
ight) = \varnothing \,$$
 ר-  $f(x) = \langle M_\varnothing 
angle \, \leftarrow \quad x \neq \langle M, w 
angle \quad \underline{:1}$  מקרה  $f(x) \notin L_{
m NOTREG} \quad \Leftarrow \quad \underline{:1}$ 

$$\langle M' 
angle \notin L_{ ext{NOTREG}} \quad \Leftarrow \quad L\left(M'
ight) = \varnothing \quad \Leftarrow \quad w$$
 א מקבלת  $M \cdot H = \langle M, w 
angle \quad : \underline{f(x) \notin L_{ ext{NOTREG}}} \quad \Leftarrow \quad \underline{f(x) \notin L_{ ext{NOTREG}}} \quad \Leftrightarrow \quad \underline{f(x) \ker L_{ ext{NOTREG}}} \quad \Leftrightarrow \quad \underline{f(x) \ker L_{ ext{NOTREG}}} \quad \Leftrightarrow \quad \underline{f(x) \ker L_{ ext{NOTREG}}} \quad \Leftrightarrow \quad$ 

# $L_{ ext{HALT}} \leqslant L_{ ext{NOTREG}}$ 8.13 דוגמה

תהי  $L_{ ext{NOTREG}}$  השפה

$$L_{ ext{NOTREG}} = \left\{ \left\langle M 
ight
angle \; \middle| \; \; h$$
 לא רגולרית  $L(M) 
ight\}$  .

 $.L_{\scriptsize \rm HALT}$  -הוכיחו כי די לא כריעה לא  $L_{\scriptsize \rm NOTREG}$  השפה הוכיחו הוכיחו

# פתרון:

השפה  $L_{\mathrm{HALT}}$  מוגדרת

$$L_{ ext{HALT}} = \left\{ \langle M, w 
angle \mid w$$
 עוצרת על  $M 
ight\} \ .$ 

והשפה מוגדרת  $L_{ ext{NOTREG}}$ 

$$L_{ ext{NOTREG}} = \left\{ \langle M \rangle \mid L(M) \right\}$$
 .

נגדיר הפונקציה הבאה:

$$f(x) = \begin{cases} \langle M' \rangle & x = \langle M, w \rangle \\ \langle M_{\varnothing} \rangle & x \neq \langle M, w \rangle \end{cases}.$$

:כאשר M' מ"ט הבאה

y כל כל קלט =M'

- .w על M מריצה M' (1
- אם M דוחה  $\Rightarrow$  דוחה. (2
- אם M מקבלת  $\Leftarrow$  ממשיכה לשלב 3).
  - $y \in PAL$  בודקת אם M' (3
    - $\bullet$  אם כן  $\Rightarrow$  מקבלת.
      - אם לא ⇒ דוחה.

#### הוכחת הנכונות

$$L\left(M'\right) \in L_{\text{NOTREG}} \quad \Leftarrow \quad L\left(M'\right) \in PAL \quad \Leftarrow \quad x \in L_{\text{HALT}}$$

:שני מקרים  $\Leftarrow x \notin L_{\text{HALT}}$ 

$$\langle M_\varnothing \rangle \notin L_{\mathrm{NOTREG}} \quad \Leftarrow \quad L\left(M_\varnothing\right) = \varnothing \text{ -1 } f(x) = \langle M_\varnothing \rangle \quad \Leftarrow \quad x \neq \langle M, w \rangle \quad \underline{:1} \text{ agree } f(x) \notin L_{\mathrm{NOTREG}} \quad \Leftarrow \quad \underline{} f(x) \notin L_{\mathrm{NOTREG}} \quad \Leftrightarrow \quad \underline{:1} \text{ agree } f(x) \notin L_{\mathrm{NOTREG}} \quad \Leftrightarrow \quad \underline{} f(x)$$

$$\langle M_{\varnothing} \rangle \notin L_{\mathrm{NOTREG}} \quad \Leftarrow \quad L\left(M_{\varnothing} 
ight) = \varnothing \quad \Leftarrow \quad w$$
 אינערת על א עוצרת על א  $M$  - ו $x = \langle M, w \rangle$  בקרה בינ הקרה בינ היא אינער א אינער אייער אינער אייער אינער אייער אינער אייער אינער אינער

$$ar{L}_{
m acc} \leqslant L_{
m REG}$$
 8.14 דוגמה

תהי  $L_{ exttt{REG}}$  השפה

$$L_{ ext{REG}} = \left\{ \left\langle M \right
angle \; \middle| \; n$$
רגולרית  $L(M) \right\}$  .

. $ar{L}_{
m acc}$  -הוכיחו כי השפה לא כריעה על אידי ברוקציה מ $L_{
m REG}$ 

### פתרון:

השפה  $ar{L}_{
m acc}$  מוגדרת

$$ar{L}_{
m acc} = ig\{\langle M, w 
angle \mid w$$
 לא מקבלת  $M ig\} \cup \{x \mid x 
eq \langle M, w 
angle \}$  .

והשפה  $L_{ exttt{REG}}$  מוגדרת

$$L_{ ext{REG}} = \{ \langle M \rangle \mid \text{ רגולרית } L(M) \}$$
 .

נגדיר הפונקציה הבאה:

$$f(x) = \begin{cases} \langle M' \rangle & x = \langle M, w \rangle \\ \langle M_{\varnothing} \rangle & x \neq \langle M, w \rangle \end{cases}$$

:כאשר מ"ט מ"ט הבאה כל קלט אדוחה מ"ט הבאה מאכר מ"ט המ"ט אדוחה כל המ"ט באה

y על כל קלט =M'

- .w על M מריצה (1
- אם M דוחה  $\Rightarrow$  דוחה. (2
- אם y פלינדרום:  $\phi$  מקבלת  $\phi$  מקבלת  $\phi$ 
  - אם כן  $\Rightarrow$  מקבלת.
  - אם לא ⇒ דוחה.

#### אבחנה

$$L(M') = \begin{cases} PAL & w \in L(M) \\ \emptyset & w \notin L(M) \end{cases}$$

אם מקרים:  $x \in \bar{L}_{\mathrm{acc}}$  אם

$$f(x) \in L_{\mathrm{REG}} \quad \Leftarrow \quad \langle M_{\varnothing} 
angle \in L_{\mathrm{REG}} \quad \Leftarrow \quad L\left(M_{\varnothing}
ight) = \varnothing$$
 ר-  $f(x) = \langle M_{\varnothing} 
angle \quad \Leftarrow \quad x \neq \langle M, w 
angle \quad :1$  מקרה בי

$$\langle M_\varnothing 
angle \in L_{\mathrm{REG}} \quad \Leftarrow \quad L\left(M'
ight) = \varnothing$$
 ולפי האבחנה  $f(x) = \langle M' 
angle \quad \Leftarrow \quad x \notin L(M)$  ולפי האבחנה  $f(x) \in L_{\mathrm{REG}} \Leftarrow \dots \cap f(x) \in L_{\mathrm{REG}} \Leftrightarrow \dots \cap f(x) \in L_{\mathrm{REG}} \Leftrightarrow \dots \cap f(x)$ 

$$f(x) \in PAL \quad \Leftarrow \quad L\left(M'\right) \in PAL \quad \text{ idea in a part } f(x) = \left\langle M'\right\rangle \quad \Leftarrow \quad w \in L\left(M\right) \quad \Leftarrow \quad x \notin \bar{L}_{\mathrm{acc}} \quad \Rightarrow \quad f(x) \notin L_{\mathrm{REG}} \Leftarrow \quad f(x) \notin L_{\mathrm{REG}} \Leftrightarrow \int_{-\infty}^{\infty} \left| f(x) - f(x) -$$

# $L_{ m acc} \leqslant L_{ m REG}$ 8.15 דוגמה

תהי  $L_{ exttt{REG}}$  השפה

$$L_{ ext{REG}} = \{ \langle M \rangle \mid \text{ רגולרית } L(M) \}$$
 .

 $.L_{
m acc}$  -הוכיחו כי השפה לא כריעה על בריעה על  $L_{
m REG}$ 

### פתרון:

השפה  $L_{
m acc}$  מוגדרת

$$L_{
m acc} = \left\{ \langle M, w 
angle \mid w$$
 מקבלת  $M 
ight\}$  .

והשפה  $L_{ ext{REG}}$  מוגדרת

$$L_{ ext{REG}} = \{ \langle M \rangle \mid \text{ רגולרית } L(M) \}$$
 .

נגדיר הפונקציה הבאה:

$$f(x) = \begin{cases} \langle M' \rangle & x = \langle M, w \rangle \\ \langle M_{PAL} \rangle & x \neq \langle M, w \rangle \end{cases}$$

באה: מ"ט שמכריעה את השפה של פלינדרומים, ו- M' מ"ט הבאה: כאשר את המ"ט שמכריעה את השפה של הבאה

y על כל קלט =M'

- :פלינדרום y בודקת בודקת M' (1
  - אם כן  $\Rightarrow$  מקבלת.
- . אם לא מריצה M על w ועונה כמוה.

#### הוכחת נכונות הרדוקציה

$$f(x) \in REG \quad \Leftarrow \quad L\left(M'
ight) = \Sigma^* \quad \Leftarrow \quad w$$
 מקבלת  $M \quad \Leftarrow \quad x \in L_{\mathrm{acc}}$  אם

:שני מקרים  $\Leftarrow x \notin L_{\mathrm{acc}}$ 

$$\langle M_{PAL} 
angle 
otin L_{\text{REG}} \quad \Leftarrow \quad L\left(M_{PAL}\right) = PAL$$
 -ו  $f(x) = \langle M_{PAL} 
angle \quad \Leftarrow \quad x \neq \langle M, w 
angle \quad \underline{:}$  מקרה  $f(x) \notin L_{\text{REG}} \quad \Leftarrow \quad f(x) \notin L_{\text{REG}}$ 

$$\langle M' 
angle \notin L_{\mathrm{REG}} \quad \Leftarrow \quad L\left(M' 
ight) = PAL \quad \Leftarrow \quad w$$
 א מקרה ב:  $x = \langle M, w 
angle \quad x = \langle M, w 
a$ 

$$ar{L}_{
m acc} \leqslant L_{M_1 
eg M_2}$$
 8.16 דוגמה

נתונה השפה הבאה:

$$L = \{ \langle M_1, M_2, w \rangle \mid w \in L(M_1) \land w \notin L(M_2) \}.$$

 $ar{L}_{
m acc}$  -הוכיחו כי L 
otin RE ע"י רדוקציה מ

#### פתרון:

פונקצית הרדוקציה:

$$f(x) = \begin{cases} \langle M^*, M, w \rangle & x = \langle M, w \rangle \\ \langle M^*, M_{\varnothing}, \varepsilon \rangle & x \neq \langle M, w \rangle \end{cases}$$

כאשר

- היא מ"ט שמקבלת כל קלט  $M^*$
- . היא מ"ט שדוחה כל קלט $M_{oldsymbol{arphi}}$  •

נכונת הרדוקציה:

 $\langle M^*, M_\varnothing, \varepsilon \rangle$  אם לא, תחזיר קידוד קבוע מ"ט שתבדוק האם  $x = \langle M, w \rangle$  אם לא, מ"ט שתבדוק מ"ט שתבדוק האם האט מיט אם לא, תחזיר קידוד קבוע מ"ט שתבדוק האט כן, תחזיר קידוד  $\langle M^*, M, w \rangle$ .

נוכיח כי

$$x \in \bar{L}_{\mathrm{acc}} \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in L_{M_1 \neg M_2} .$$

אם  $x\in ar{L}_{
m acc}$  שני מקרים:

$$f(x) \in \quad \Leftarrow \quad \varepsilon \notin L\left(M_{\varnothing}
ight)$$
 -ו  $\varepsilon \in L\left(M^{*}
ight)$  -ו  $f(x) = \left\langle M^{*}, M_{\varnothing}, \varepsilon 
ight
angle \quad \Leftarrow \quad x \neq \left\langle M, w 
ight
angle \quad . \overline{L}_{M_{1} \neg M_{2}}$ 

$$w \notin L\left(M
ight)$$
 -1  $w \in L\left(M^*
ight)$  -1  $f(x) = \langle M^*, M, w \rangle \quad \Leftarrow \quad w \notin L(M)$  -1  $x = \langle M, w \rangle$  :  $f(x) \in L_{M_1 \neg M_2} \quad \Leftarrow$ 

$$w\notin L\left(M
ight)$$
 -1  $w\in L\left(M^*
ight)$  -1  $f(x)=\left\langle M^*,M,w
ight
angle$   $\Leftrightarrow$   $w\in L(M)$  -1  $x=\left\langle M,w
ight
angle$   $\Leftrightarrow$   $x\notin \bar{L}_{\mathrm{acc}}$   $f(x)\notin L_{M_1\lnot M_2}$   $\Leftrightarrow$   $f(x)\notin L_{M_1\lnot M_2}$ 

 $L_{M_1 op M_2} \notin RE$  ממשפט הרדוקציה מתקיים, הוכחנו  $ar{L}_{
m acc} \notin RE$  ממשפט, ומכיוון ש $ar{L}_{
m acc} \notin RE$  לסיכום, הוכחנו רדוקציה

$$L_{
m acc}\leqslant L_{M_1\subset M_2}$$
 8.17 דוגמה

נתונה השפה הבאה:

$$L = \{ \langle M_1, M_2, w \rangle \mid w \in L(M_1) \land w \notin L(M_2) \}.$$

 $.L_{
m acc}$  -ם ע"י רדוקציה מ $L \notin RE$  הוכיחו

#### פתרון:

פונקצית הרדוקציה:

$$f(x) = \begin{cases} \langle M_{\varnothing}, M' \rangle & x = \langle M, w \rangle \\ \langle M_{\varnothing}, M_{\varnothing} \rangle & x \neq \langle M, w \rangle \end{cases}$$

כאשר

- . היא מ"ט שדוחה כל קלט.  $M_{\varnothing}$
- . ועונה על על w על M ומריצה y מתעלמת y מתעלמת שעל קלט y ועונה כמוה. M'

אבחנה:

$$L(M') = \begin{cases} \Sigma^* & w \in L(M) \\ \varnothing & w \notin L(M) \end{cases}.$$

#### נכונת הרדוקציה:

ראשית, f חשיבה כי ניתן לבנות מ"ט שתבדוק האם  $x=\langle M,w\rangle$  אם אם לא, תחזיר קידוד קבוע  $M_\varnothing$  ואם כן, תחזיר קידוד ל $M_\varnothing$ , כאשר  $M_\varnothing$  המוחק את הקלט  $M^*$ , נוצר ע"י הוספת קוד ל $M^*$ , מוחק את הקלט M ורושם M במקומו.

נוכיח כי

$$x \in L_{\mathrm{acc}} \quad \Leftrightarrow \quad f(x) \in L_{M_1 \subset M_2} \ .$$

$$L\left(M'
ight)=\Sigma^*$$
 אם  $f(x)=\left\langle M_\varnothing,M'
ight
angle$   $\Leftrightarrow$   $w\in L(M)$  -1  $x=\left\langle M,w
ight
angle$   $\Leftrightarrow$   $x\in L_{\mathrm{acc}}$  אם  $f(x)\in L_{M_1\subset M_2}$   $\Leftrightarrow$   $L\left(M_\varnothing
ight)\subset L\left(M'
ight)$ 

שני מקרים:  $x \notin L_{\mathrm{acc}}$ 

$$.f(x) 
otin L_{M_1 \subset M_2} \quad \Leftarrow \quad L\left(M_{\varnothing}
ight) = L\left(M_{\varnothing}
ight) \,$$
ר- ו $.f(x) = \langle M_{\varnothing}, M_{\varnothing} 
angle \quad \Leftarrow \quad x 
otin \langle M, w 
angle \quad : \underline{1}$  מקרה ב

$$L\left(M'
ight)=\varnothing$$
 ולפי האבחנה  $f(x)=\langle M_\varnothing,M'
angle \iff w\notin L(M)$  - ו $f(x)\notin L_{M_1\subset M_2}$  ב $f(x)\notin L_{M_1\subset M_2}$  ולפי האבחנה  $f(x)\notin L_{M_1\subset M_2}$  ב $f(x)\notin L_{M_1\subset M_2}$  ולפי האבחנה  $f(x)\notin L_{M_1\subset M_2}$ 

 $.L_{M_1\subset M_2}
otin R$  ממשפט הרדוקציה מתקיים, ומכיוון ש- גומכיוון ש- גומרים, ומכיוון הדוקציה ומכינו רדוקציה ומכיוון ש- גומכיוון ש-

# שיעור 9 מבוא לסיבוכיות

# 9.1 הגדרה של סיבוכיות

## 9.1 הערה

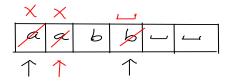
 $f\left(|w|
ight)$  על קלט w, נמדד ביחס לגודל הקלט M על מ"ט אמן ריצה של מ"ט M

## הגדרה 9.1

נאמר כי ניתן להכריע שפה L בזמן f(n), אם קיימת מ"ט M המכריעה את בזמן בזמן f(n), אם הריצה של M על m חסום ע"י f(|w|).

#### דוגמה 9.1

 $L = \left\{ a^n b^n \mid n \geqslant 0 
ight\}$  נבנה מ"ט M המכריעה השפה



### $\cdot M$ התאור של

:w על קלט

- אם התו שמתחת לראש הוא = מקבלת. (1)
  - בוחה. b אם התו שמתחת לראש הוא (2)
  - X מוחקת את התו שמתחת לראש ע"י (3)
- .\_ ל- מזיזה את הראש ימינה עד התו הראשון משמאל ל-
  - . דוחה  $\Leftarrow X$  או a התו הוא  $\bullet$
- X מוחקת את התו שמתחת לראש ע"י  $_-$ , מזיזה את הראש שמאלה עד התו הראשון מימין ל $_-$  וחוזרת ל- (1).

#### זמן הריצה

- איטרציות.  $\frac{|w|}{2}$
- . צעדים  $O\left(|w|\right)$  צעדים בכל איטרציה מבצעים •

$$\frac{|w|}{2} \cdot O\left(|w|\right) = O\left(|w|^2\right) \ .$$

## הגדרה 9.2 זמן הריצה

אמן הריצה של מ"ט M על קלט w היא פונקציה  $f\left(|w|\right)$  השווה למספר הצעדים הנדרש בחישוב של M על מ"ט M על הריצה של מ"ט.

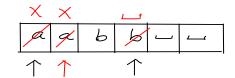
## 9.2 הערה

.|w| מ"ט נמדד ביחס לגודל הקלט ומן הריצה של

### הגדרה 9.3

#### דוגמה 9.2

 $L = \left\{ a^n b^n \mid n \geqslant 0 
ight\}$  נבנה מ"ט M עם סרט יחיד שמכריעה את מ"כריעה את מ"ט



# :M התאור של

:w על קלט

- אם התו שמתחת לראש הוא = מקבלת.
  - בוחה. b אם התו שמתחת לראש הוא (2)
  - X מוחקת את התו שמתחת לראש ע"י (3)
- .\_ ל- מזיזה את הראש ימינה עד התו הראשון משמאל ל-
  - . דוחה  $\Leftarrow X$  או a התו הוא  $\bullet$
- X מוחקת את התו שמתחת לראש ע"י  $_-$ , מזיזה את הראש שמאלה עד התו שמתחת לראש ע"י וחוזרת ל- (1).

#### זמן הריצה

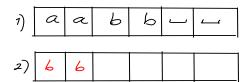
- . איטרציות  $\frac{|w|}{2}$  איטרציות M
- $O\left(|w|
  ight)$  איטרציה וזה חסרט את סורקת חסרס סורקת סורקת
  - ע"י חסום M אסום ע"י ullet

$$\frac{|w|}{2} \cdot O(|w|) = O(|w|^2) .$$

O(|w|) :(3-5) שלבים

#### דוגמה 9.3

 $L = \left\{ a^n b^n \mid n \geqslant 0 
ight\}$  נבנה מ"ט מרובת סרטים M' שמכריעה את נבנה



## :M' התאור של

:w על קלט

 $. \underbrace{O(|w|)}$  מעתיקה את ה- b -ים לסרט 2 (ותוך כדי בודקת האם w מהצורה (1)

 $O\left(|w|
ight)$  מזיזה את הראשים לתחילת הסרטים.

. אם שני הראשען מצביעים על = מקבלת.

.אם אחד הראשים מצביע על  $_{-}$  והשני לא  $\leftrightarrow$  לא.

(3) מזיזה את שהע הראשים ימינה וחוזרת לשלב (3).

זמן הריצה

 $O\left(|w|
ight)$  הוא M' אמן הריצה של

# 9.2 יחס בין הסיבוכיות של מ"ט סרט יחיד ומטמ"ס

### 9.1 משפט

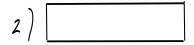
לכל מ"ט מרובת סרטים M הרצה בזמן f(n) קיימת מ"ט סרט יחיד 'M השקולה ל- M ורצה בזמן . $O\left(f^2(n)\right)$ 

#### הוכחה:

בהינתן מ"ט מרובת סרטים M, הרצה בזמן f(n), נבנה מ"ט עם סרט יחיד M באותו אופן כמו בהוכחת השקילות בהינתן מ"ט מרובת סרטים M.

כלומר, M' שומרת את התוכן של k סרטים של M על הסרט היחיד שלה (עם הפרדה ע"י #), ובכל צעד חישוב, מלומר, M' סורקת את הסרט שלה כדי לזהות שת האותיות שמתחת לראשים (שמסומנות ב- k) ואחרי זה, משתמשת k סורקת את הסרט שלה כדי לזהות שת הסרטים ואת מיקום בפונקצית המעברים של k, וסורקת את הסרט פעם נוספת כדי לעדכן את התוכן בכל אחד מהסרטים.





•



כמה לוקח ל- M' לסרוק את הסרט שלה? מכיוון שהסרט של M' מכיל את התוכן של M הסרטים של M', והגודל של כל אחד מהסרטים של M' חסום ע"י M', גודל הסרט של M', גודל הסרט של M'

$$k \cdot f(n) = O(f(n)) .$$

. על הקלט M' אישוב בריצה של אנד עלות עלות אל ואה היא  $O\left(f(n)\right)$  אלה היא לסרט לסרט M' אל הסריקה של העלות אל

ע"י חסום M' אמן היצרה של ,f(n) חסום ע"י מכיוון ש-

$$f(n) \cdot O(f(n)) = O(f^2(n))$$
.

# 9.3 יחס בין הסיבוכיות של מ"ט דטרמיניסטית ומ"ט א"ד

# <u> 9.4</u> הגדרה

בחישוב הצעדים מ"ט א"ד M, זמן הריצה של M על קלט M, היא פונקציה  $f\left(|w|\right)$  השווה למספר הצעדים בחישוב המקסימלי של M על א"ד M על על M

#### 9.2 משפט

 $(2^{(f(n))}$  ורצה בזמן א"ד א הרצה השקולה ל-, קיימת מ"ט דטרמיניסטית קיימת א"ד א הרצה בזמן א קיימת מ"ט א

#### הוכחה:

.4.1 בהינתן מ"ט א"ד N הרצה בזמן f(n) מ"ט דטרמיניסטית באותו אופן כמו בהוכחת השקילות במשפט

כלומר, בהינתן קלט p, תסרו' את עץ החישוב של p ו- p לרוחב ותקבל כל אחד החישובים של p המסתיים ב- p.

:n בהינתן קלט w באורך

- f(n) על על חסום ע"י אחישוב של N על החישוב ע"י ullet
- w ו- N ו- N מסםר החישובים בעץ החישוב של D מסםר החישובים של D
  - מכיוון שמספר הבנים של כל קודקוד בעץ החישוב חסום ע"י

$$C = 3|Q| \cdot |\Gamma|$$

מספר הקודקודים בעץ החישוב חסום ע"י

$$C^0 + C^2 + \dots + C^{f(n)} \le C^{f(n)+1} = C \cdot C^{f(n)}$$
.

י"ט חסום D אמן הריצה של

$$f(n) \cdot C \cdot C^{f(n)} \leqslant C^{f(n)} \cdot C^{f(n)} = C^{2f(n)} = \left(C^2\right)^{f(n)} = 2^{C' \cdot f(n)} = 2^{O(f(n))} \ .$$

נתייחס כאן לשני החסמים הבאים:

- . תכטר c>0 עבטר  $n^c$  מהצורה חסם פולינומיאלי הוא חסם (1
- . תסם אקספוננציאלי הוא חסם מהצורה  $2^{n^c}$  עבור (2

### הגדרה 9.5 בעיית הכרעה

בעיית הכרעה מוגדרת באופן הבא:

"בהינתן קלט כלשהו, האם הקלט מקיים תנאי מסוים"

#### דוגמה 9.4

בהינתן מספר n, האם n ראשוני?

כל בעיית הכרעה ניתן לתאר כפשה שקולה:

$$L_{ exttt{prime}} = \{\langle n \rangle \mid ext{ ראשוני } n \}$$
 .

### משפט 9.3

שפה  $\equiv$  בעיית הכרעה .

# הגדרה 9.6 אלגוריתם זמן פולינומיאלי

על אומרים הריצה מכריעה בעייה בזמן פולינומיאלי אם פולינומיאלי בעייה מכריעה מכריעה מכריעה אומרים כי אלגוריתם אומרים מ $O\left(|w|^c\right)$  על חסום ע"י פל קלט w חסום ע"י

## (Church Thesis) משפט 9.4 התזה של צירץ'

אם קיים אלגוריתם המכריע בעייה בזמן פולינומיאלי, אז קיימת מ"ט דטרמיניסטית המכריעה את השפה השקולה לבעייה זו בזמן פולינומיאלי.

. מכונת טיורינג = אלגוריתם מכריעה

# P המחלקה 9.4

# P הגדרה 9.7 המחלקה

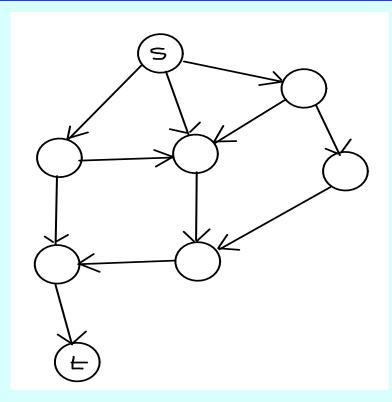
המריע (מכונת טיורינג דטרמיניסטית) המכריע (השפות) שקיים עבורן אלגוריתם (מכונת טיורינג דטרמיניסטית) המכריע אותן בזמן פולינומיאלי.

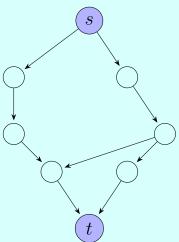
### דוגמה 9.5

$$L = \left\{ a^n b^n \mid n \geqslant 0 \right\} \in P .$$

# PATH בעיית 9.5

# הגדרה 9.8 בעיית המסלול בגרף מכוון





 $s,t\in V$  ושני קודקודים G=(V,E) קלט: גרף מכוון

t -ל s מ- מ- מסלול ב- מ- s ל-

 $PATH = \left\{ \left\langle G, s, t \right\rangle \ \middle| \ t$  ל- s מ- s מ- g

# 9.5 משפט

 $PATH \in P$ .

$$:\langle G,s,t\rangle$$
 על קלט  $=A$ 

- .s צובע את (1
- :פעמים |V|-1 פעמים (2
- $:(u,\mathbf{v})\in E$  לכל צלע
- v אם צבוע אבע את u \*
  - t שם t צבוע t החזיר "כן".
    - $\star$  אחרת  $\Rightarrow$  החזיר "לא".

|V| פולינומיאלי במספר הקודקודים  $O\left(|V|\cdot|E|
ight)$  האלגוריתם הוא

 $|\langle G \rangle|$  האם זה פולינומיאלי בגודל הקלט

 ${}^{{}_{\circ}}G$  איך נקודד את

- $.V = \{1,2,3, \quad \cdots \quad ,n\}$  ר- |V| = n נניח כי
- -ע כך n imes n בגודל בגודל M כך שי מטריצה n imes n כל פיי

$$M_{ij} = \begin{cases} 1 & (i,j) \in E \\ 0 & (i,j) \notin E \end{cases}.$$

- נניך כי מספרים מקודדים בבסיס ביניארי.
- כלומר , $n^2 + n \log_2 n$  שווה של של הקידוד של •

$$|\langle G \rangle| = \Omega(|V|^2) \quad \Rightarrow \quad |V| = O(|\langle G \rangle|).$$

 $|\langle G 
angle$  ולכן כל אלגוריתם הרץ בזמן פולינומיאלי במספר הקודקודים ו|V| ירוץ בזמן פולינומיאלי בגודל הקידוד

ולכן A רץ בזמן פולינומיאלי בגודל הקלט.

# RELPRIME בעיית 9.6

# (Relatively prime) מספרים זרים 9.9 מספרים

.1 שווה  $\gcd(x,y)$  ארים אם המחלק המשותף הגדול ביותר, מסומן ארים אם זרים שני מספרים אווה ו

## הגדרה 9.10 בעיית אדרה

y -ו x קלט: שני מספרים

y -וים? האם x זרים?

 $RELPRIME = \{\langle x, y \rangle \mid \gcd(x, y) = 1\}$ .

#### משפט 9.6

#### $RELPRIME \in P$ .

. נבנה אלגוריתם A המכריע את RELPRIME בזמן פולינומיאלי.

-האלגוריתם מבוסס על העובדה ש

$$gcd(x,y) = 1 \Leftrightarrow \langle x,y \rangle \in RELPRIME$$
.

ולכן נשתמש באלגוריתם האוקלידי לחישוב gcd:

$$\gcd(x,y) = \begin{cases} x & y = 0\\ \gcd(y,x \mod y) & y \neq 0 \end{cases}.$$

x=qy+r א"א  $x=x \mod y$  נסמן נסמן s,t נסמן שלמים שלמים אזי קיימים שלמים מון אזי הוכחה: s,t שלמים שלמים לכן

$$s(qy+r)+ty=d \quad \Rightarrow \quad sr+(t+sq)y=d \quad \Rightarrow \quad \gcd(x,y)=d=\gcd(y,r) \ .$$

לדוגמה:

$$\gcd(18,32) = \gcd(32,18) = \gcd(18,14) = \gcd(14,4) = \gcd(4,2) = \gcd(2,0) = 2$$
.

### האלגוריתם האוקלידי:

y -וx על קלט

- $y \neq 0$  כל עוד (1)
- $x \mod y \to x \bullet$ 
  - $\operatorname{swap}(x,y) \ \bullet$

(y - 1 x | c + 1) (כלומר מחליפים בין

x מחזירים את (2)

#### :RELPRIME האלגוריתם A המכריע

$$:\langle x,y \rangle$$
 על קלט  $=A$ 

- y -ו x את האלגוריתם האוקלידי על ו- (1)
- אם האלגורים האוקלידי החזיר = 1 מקבל.
  - אחרת ⇒ דוחה.

נכונות האלגוריתם נובעת מנכונות האלגוריתם האוקלדי.

נוכיח כי A רץ בזמן פולינומיאלי בגודל הקלט.

#### :טענת עזר

 $x \mod y < \frac{x}{2}$  אז x > y אם

:הוכחה

יש שתי אפשרויות:

אזי  $y\leqslant \frac{x}{2}$  אזי •

- $x \mod y < y \leqslant \frac{x}{2} \ .$
- .  $\frac{x}{2} < y < x$  נניח ש-  $x = y + (x \mod y)$  ולכן q < 2 אז בהכרח  $x = y + (x \mod y)$  ולכן  $x = qy + (x \mod y)$  ולכן  $x = qy + (x \mod y)$  ולכן  $x = qy + (x \mod y)$

לפיכך  $x \mod y = x - y < \frac{x}{2} \; .$ 

. לפי טענת העזר, אחרי כל איטרציה x קטן בלפחות חצי

מכיוון שבכל איטרציה מחליפים בין x ו- y, אחרי כל שתי איטרציות גם x וגם איטרציה מחליפים בלפחות חצי.

.0ל- שווים y או לפחות לפחות איטרציות  $\log_2 x + \log_2 y$  לאחר ולכן ולכן

. A וזה בדיוק אמן הריצה ע"י וו<br/>ספר איטרציות איטרציות האוקלידי חסום ע"י ווא<br/>ס $x + \log_2 y$ י"י חסום אוקלידי האיטרציות באלגוריתם ווא

ולכן A רץ בזמן פולינומיאלי בגודל הקלט.

ולכן

 $RELPRIME \in P$ .

# שיעור 10 NP המחלקה P המחלקה

# P המחלקה 10.1

• המחלקה P היא אוסף כל הבעיות שקיים עבורן אלגוריתם המכריע אותן בזמן פולינומיאלי.

אלגוריתם מכריע $\equiv$  מ"ט דטרמיניסטית , בעיית הכרעה $\equiv$  שפה ,

wעל כל קלט Aעל הריצה כך כך כך קבוע קיים קבוע פולינומיאלי בעייה בזמן מכריע בעייה אלגוריתם פולינומיאלי אם קיים קבוע פולינומיאלי סכריע בעייה בזמן פולינומיאלי אס חסום ע"י  $O\left(|w|^c\right)$ 

# P -דוגמאות לבעיות ב- 10.2

(1

 $PATH = \left\{ \langle G, s, t \rangle \, \, \, \middle | \, \, t$ ל- לs המכיל מסלול המכיל מכוןן גרף מכון  $G \, \, \right\} \in P$ 

(2

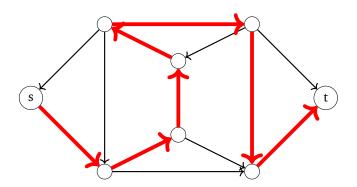
 $RELPRIME = \{\langle x, y \rangle \mid x \} \in P$ 

# 10.3 בעיית המסלול ההמילטוני HAMPATH

### HAMPATH 10.1 הגדרה

בהינתן גרף מכוון G=(V,E) ושני קודקודים s ב-s מסלול המילטוני מ-s ל-s ב-ינתן הוא מסלול מ-s ל-s ל-s ל-s

לדוגמה:



## הגדרה 10.2 בעיית HAMPATH

 $s,t\in V$  ושני קודקודים G=(V,E) קלט: גרף מכוון

t -ל s -מכיל מסלול המילטוני מ-t ל-

 $HAMPATH = \big\{ \langle G, s, t \rangle \; \middle| \; : t$ ל- ל- s המילטוני מסלול המכיל מסלול המילטוני מ- G

 $HAMPATH \in P$  נשאל שאלה: האם

לא ידוע האם קיים אלגוריתם המכריע את HAMPATH בזמן פולינומיאלי (שאלה פתוחה).

- $\langle G,s,t \rangle \in HAMPATH$  בהינתן קלט ( $G,s,t \rangle$  האם
  - נענה על שאלה אחרת:

 $\langle G,s,t \rangle \in HAMPATH$  בהינתן קלט  $\langle G,s,t \rangle$ , ומחרוזת  $\langle G,s,t \rangle$ ?

- . היא מסלול המילטוני מ- s ל- t ב- בזמן פולינומיאלי ולענות התאם y היא לבדוק לבדוק האם
  - ניתנת לאימות בזמן פולינומיאלי. HAMPATH ניתנת לאימות בזמן פולינומיאלי.

# 10.4 אלגוריתם אימות

# הגדרה 10.3 אלגוריתם אימות

אלגוריתם  $w \in \Sigma^*$  סלט כך שלכל עלגוריתם אלגוריתם הוא אלגוריתם עבור בעייה אימות אלגוריתם אימות א

(w,y) אם ורק אם קיימת מחרוזת (עדות) באורך פולינומיאלי ב- |w| כך ש-  $w\in A$  מקבל את הזוג  $w\in A$  כלומר:

- $\exists y : V(w,y) = T \iff w \in A$  אם •
- $. \forall y : V(w,y) = F \iff w \notin A$  אם •

#### 10.1 הערה

- |w| זמן ריצה של אלגוריתום אימות נמדד ביחס לגודל הקלט ullet
- אלגוריתם אימות פולינומיאלי אם הוא רץ בזמן פולינומיאלי.

# 10.5 המחלקה NP

### הגדרה 10.4 המחלקה NP

המחלקה NP היא אוסף כל הבעיות שקיים עבורן אלגוריתם אימות פולינומיאלי.

# $HAMPATH \in NP$ 10.1 משפט

בעיית המסלול ההמילטוני HAMPATH:

 $s,t\in V$  ושני קודקודים G=(V,E) קלט: גרף מכוון

s -ל s מכיל מסלול המילטוני מ-s ל-

 $HAMPATH = \big\{ \langle G, s, t \rangle \; \middle| \; : t \cdot s \;$ ל המילטוני מסלול המכיל מסלול המילטוני מ $G \; \big\}$ 

 $.HAMPATH \in NP$  הוכיחו כי

.HAMPATH נבנה אלגוריתם אימות V עבור אלגוריתם נבנה אלגוריתם אימות יוב

$$:(\langle G,s,t\rangle,y)$$
 על קלט  $=V$ 

בודק האם y היא סדרה של (1)

$$u_1, u_2, \ldots u_n$$

השונים זה מזה.

- אם לא ⇒ דוחה.
- $u_n=t$  ו-  $u_1=s$  בודק האם (2
  - אם לא ⇒ דוחה.
- G -ם קיימות ב $i\leqslant n$  (לכל  $(u_i,u_{i+1})$  קיימות ב(3)
  - אם כן ⇒ מקבל.
  - אם לא ⇒ דוחה.

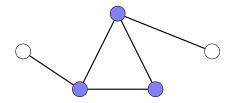
#### נכונות

- זמן הריצה של האלגוריתם הוא פולינומיאלי בגודל הקלט.
- עבור y שהוא קידוד  $G \Leftarrow (G,s,t) \in HAMPATH$  שהוא קידוד של מסלול זה,  $G \Leftrightarrow (G,s,t) \in HAMPATH$  של מסלול זה,  $G \Leftrightarrow (G,s,t) \in HAMPATH$  של מסלול זה,  $G \Leftrightarrow (G,s,t) \in HAMPATH$
- לא מכיל מסלול המילטוני מ- s ל- ל- ל- לא מכיל מסלול המילטוני מ- G לא ל- לכל G לא מכיל מסלול האלגוריתם ל- לכל G ל- לכל G ל- לכל G לא מכיל מסלול הזוג (G, G, G, G).

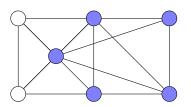
## הגדרה 10.5 קליקה

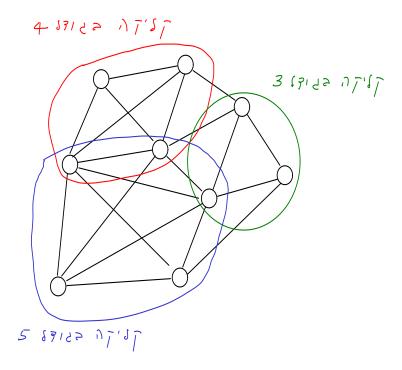
בהינתן גרף לא מכוון G=(V,E), קליקה ב- G היא תת-קבוצה של קודקודים  $C\subseteq V$  כך שלכל שני קודקודים  $u,{\sf v}\in C$  מתקיים  $u,{\sf v}\in C$ 

$$:k=3$$
 קליקה בגודל



:k=5 קליקה בגודל





# הגדרה 10.6 בעיית הקליקה

k ומספר G=(V,E) ומספר

?k קליקה בגודל G פלט: האם

 $CLIQUE = \left\{ \langle G, k \rangle \ \middle| \ k$  גרף גרף א מכוון המכיל קליקה גודל  $G \ \right\}$ 

# CLIQUE $\in$ NP 10.2 משפט

 $CLIQUE \in NP$ .

.CLIQUE עבור עבור אימות נבנה אלגוריתם נבנה אלגוריתם אימות ינבנה אלגוריתם אימות ינבנה אלגוריתם אימות ינבנה אלגוריתם אימות

 $:(\left\langle G,k\right
angle ,y)$  על קלט =V

- ${\cal .G}$ -ם שונים שונים kשל קבוצה היא yהאם בודק (1
  - $\bullet$  אם לא  $\Rightarrow$  דוחה.
- .G -בעלע ב- מחוברים מ- ע מחוברים כל שני פודקודים (2
  - $\bullet$  אם כן  $\Rightarrow$  מקבל.

• אם לא ⇒ דוחה.

# הגדרה 10.7 בעיית SubSetSum

t ומספר ומספר ומספר  $S=\{x_1,x_2,\ldots x_n\}$  ומספרים קלט:

t שווה איבריה שווה S שסכום איבריה שווה t

$$SubSetSum = \left\{ \langle S, t \rangle \; \left| \; \sum_{x \in Y} x = t \; ext{-ש } Y \subseteq S \; ext{grad} \; 
ight\}$$

# $SubSetSum \in NP$ בשפט 3.3 משפט

 $SubSetSum \in NP$ .

.SubSetSum עבור V עבור אלגוריתם אימות נבנה אלגוריתם אימות

 $:(\left\langle S,t\right\rangle ,y)$  על קלט V

S בודק האם y היא תת-קבוצה של (1

• אם לא ⇒ דוחה.

t שווה שוה ב- פכום המספרים ב- (2

• אם לא ⇒ דוחה.

• אחרת ⇒ מקבל.

# 10.6 הקשר בין NP למ"ט א"ד

NP=Non-deterministic polynomial-time.

# משפט 10.4

A לכל בעייה

אם ורק אם קיימת מ"ט א"ד המכריעה את  $A \in NP$ 

### דוגמה 10.1

. נבנה מ"ט א"ד M המכריעה את בומן פולינומיאליCLIQUE נבנה מ"ט א"ד

 $:\langle G,k \rangle$  על קלט =M

G -ם בוחרת באופן א"ד קבוצה y של y בוחרת באופן סי"ד פוויס מ

G-ב בצלע מחוברים מ- y שני קודקודים שני בצלע -  $\bullet$ 

- \* אם כן  $\Rightarrow$  מקבלת.
  - ∗ אחרת ⇒ דוחה.

אלגוריתם אימות  $\equiv$  מ"ט א"ד.

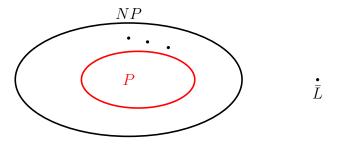
# NP -1 P הקשר בין המחלקה P ו- NP

כל הבעיות שניתן להכריע בזמן פולינומיאלי. P

כל הבעיות שניתן לאמת בזמן פולינומיאלי. NP

## משפט 10.5

 $P \subseteq NP$ .



P=Nים אלה פתוחה: האם

### משפט 10.6

סגורה תחת משלים. P

 $ar{A} \in P$  הוכחה: אם  $A \in P$  אזי גם

# מגדרה 10.8 CoNP הגדרה

# $CoNP = \{ A \mid \bar{A} \in NP . \}$

לדוגמה:

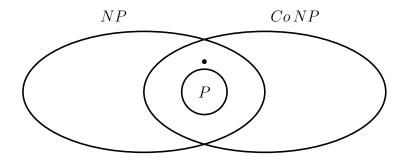
 $\overline{HAMPATH} \in CoNP$ .

 $\overline{CLIQUE} \in CoNP$ .

 $NP = Co\,NP$  שאלה פתוחה: האם

# משפט 10.7

 $P \subseteq NP \cap CoNP$ .



 $P = NP \cap CoNP$  שאלה פתוחה: האם

P=NP נדון בשאלה המרכזית: האם

### הגדרה 10.9 פונקציה פולינומיאלית

בהינתן פונקציה אם קיים אלגוריתם כי f חשיבה בזמן פולינומיאלי אם קיים אלגוריתם (מ"ט,  $f:\Sigma^* \to \Sigma^*$  המחשב את בזמן פולינומיאלי.

## הגדרה 10.10 רדוקציה פולינומיאלית

בהינתן שתי הבעיות A ו- B אומרים כי A ניתנת לרדוקציה פולינומיאלית ל- B, ומסמנים  $A \leqslant_P B$ , אם המקיימת:  $f: \Sigma^* \to \Sigma^*$  המקיימת:

- חשיבה בזמן פולינומיאלי f (1
  - $:w\in\Sigma^*$  לכל (2

 $w \in A \iff f(w) \in B$ .

# משפט 10.8 משפט הרדוקציה

לכל שתי בעיות  $A \mathrel{\leqslant_P} B$  אם אם  $A \mathrel{\leqslant_P} B$  אזי

- $A \in P$  אזי  $B \in P$  אס (1
- $A \in NP$  אזי  $B \in NP$  אם (2
  - מסקנה מ- (1) ו- (2):
  - $.B \notin P$  אזי  $A \notin P$  אס (3
- $.B \notin NP$  אזי  $A \notin NP$  אס (4

 $w \in \Sigma^*$  לכל המקיימת, לכל המיימת מכיוון שקיימת איימת פנקציה f חשיבה קיימת פנקציה א קיימת הוכחה:

$$w \in A \iff f(w) \in B$$
.

. יהי  $M_f$  האלגוריתם שמחשבת את לבזמן פולינומיאלי.

 $A \in P$  נוכיח כי אם  $B \in P$  אזי (1)

יהי  $M_A$  האלגוריתם שמכריע עת B בזמן פולינומיאלי. נבנה אלגוריתם  $M_A$  המכריע את B בזמן פולינומיאי.

## $M_A$ התאור של

:w על כל קלט  $=M_A$ 

- $M_f$  ע"י f(w) ע"י מחשב את
- . על f(w) על  $M_B$  את מריץ את 2

נוכיח כי  $M_A$  מכריע את מכריע מכריע מולינומיאלי:

- .w את מקבל מקב $M_A \Leftarrow f(w)$ את מקבל מקב $M_B \Leftarrow f(w) \in B \Leftarrow w \in A$  אם •
- $M_A \Leftarrow f(w)$  דוחה את את דוחה את  $M_B \Leftarrow f(w) \notin B \Leftarrow w \notin A$  אם •

נוכיח כי זמן הריצה של  $M_A$  הוא פולינומיאי בגודל הקלט ושל וולינומיאלי:

- $M_f$  את הפולינום של  $P_f$  נסמן ב-
- $M_B$  עסמן ב-  $P_B$  את הפולינום של

אווה w על קלט אל שווה של הריצה של אמן הריצה אמן

$$P_f(|w|) + P_B(|f(w)|)$$

ע"ע חסום w על א  $M_A$  אמו הריצה או , $|f(w)|\leqslant P_f\left(|w|
ight)$  מכיוו ש-

$$P_f(|w|) + P_B(P_f(|w|)) = P_f(|w|) + (P_B \circ P_f)(|w|)$$

.|w| בגודל פולינומיאלי בזמן רץ און את ההרכבה של שני פולינומים. של מסמן את מסמן את מסמן את כאשר  $P_B\circ P_f$ 

# שיעור 11 NP שלמות

# NPH -ו NPC המחלקות 11.1

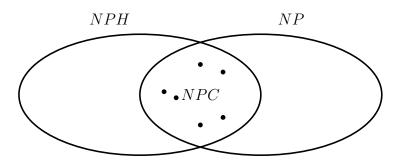
## NP-hard 11.1 הגדרה

 $A \leqslant_P B$  קיימת רדוקציה  $A \in NP$  בעייה לכל קשה אם NP נקראת נקראת בעייה

## NP-complete 11.2 הגדרה

בעייה B נקראת אם בעייה

- $B \in NP$  (1
- $A\leqslant_p B$  קיימת רדוקציה  $A\in NP$  לכל בעייה לכל



## משפט 11.1

AP=NP אזי  $B\in P$  שלמה וגם  $B\in N$  אזי

#### הוכחה:

- $.P\subseteq NP$  -ש הוכחנו כבר
  - $.NP\subseteq P$  נוכיח כי •

 $A \in P$  ממשפט הרדוקציה מתקיים,  $B \in P$  ומכיוון ש- א קיימת בוקציה מתקיים  $A \leqslant_P B$ 

#### מסקנה 11.1

 $ar{A}\leqslant_Par{B}$  איז  $A\leqslant_P B$  אם

## משפט 11.2

 $A\leqslant_p C$  אזי  $B\leqslant_p C$  אם  $A\leqslant_p B$  אזי

#### הוכחה:

#### משפט 11.3

 $B\leqslant_p C$  -שלמה,  $A\leqslant_p B$  קיימת רדוקציה  $A\in NP$  היא  $A\in NP$ -שלמה, לכל בעייה  $A\in NP$  קיימת רדוקציה לכל היא  $A\leqslant_p C$  מכיוון ש-  $A\leqslant_p C$  מהטרנזטיביות מתקיים לכל בעייה

. שלמה -NP שלמה C ולכן

## 11.2 בעיית הספיקות

### הגדרה 11.3

נוסחת  $\phi$  היא נוסחה בוליאנית מעל n משתנים n משתנים m המכילה  $\phi$  בוליאני והפסוקיות מחוברים ( $\sim$ ) OR המחוברים ע"י אוסף של ליטרלים ליטרלים ( $\sim$ ) OR המחוברים ע"י ( $\sim$ ) בוליאני והפסוקיות מחוברים ע"י ( $\sim$ ) בוליאני.

לדוגמה

$$\phi = \begin{pmatrix} C_1 \\ x_1 \vee \bar{x}_2 \vee x_4 \vee \bar{x}_7 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} C_2 \\ x_3 \vee x_5 \vee \bar{x}_8 \end{pmatrix} \wedge \cdots$$

## הגדרה 11.4 נוסחת CNF ספיקה

ערך Tע כך ש-  $\phi$  מקבלת ערך Tע ע"י  $x_1,x_2,\ldots,x_n$  נוסחת השמה אפ קימת השמה למשתנים השמה למשתנים לרומר בכל פסוקית שנו לפחות ליטרל אחד שקיבל ערך T

## SAT בעיית 11.3

#### הגדרה 11.5 בעיית

 $\phi$  ,CNF נוסחת: קלט:

 $\phi$  ספיקה?

 $SAT = ig\{ \langle \phi 
angle \mid \,$ טפיקה רCNF נוסחת  $\phi ig\}$ 

## $S\overline{AT}\in NP$ 11.4 משפט

 $SAT \in NP$ .

SAT עבור V עבור אימות V

 $: (\langle \phi \rangle, y)$  על קלט = V

 $x_1, x_2, \dots, x_n$  בודק האם y היא השמה למשתנים (1

- . אם לא 3CNF דוחה  $\bullet$
- $\phi$  בודק האם השמה זו מספקת את (2
  - אם כן  $\Rightarrow$  מקבל.
  - אם לא ⇒ דוחה.

## 11.4 משפט קוק לוין

## משפט 11.5 (1973)משפט קוק לוין

הבעיית SAT היא NP הבעיית

#### רעיון ההוכחה:

 $A \leqslant_p SAT$  , $A \in NP$  לכל

 $:w\in\Sigma^*$  לכל

$$w \in A \iff f(w) \in SAT$$
,

$$.f(w) = \langle \phi_w \rangle$$
 כאן

## מסקנה 11.2

$$P = NP \Leftrightarrow SAT \in P$$
.

## kSAT גרסאות של 11.5

ישנן לכל היותר k ליטרלים בכל פסוקית:

 $.1SAT \in P \bullet$ 

 $\phi = x_1 \wedge \bar{x}_2 \wedge x_3 \wedge \cdots$ 

 $.2SAT \in P \bullet$ 

- $\phi = (x_1 \vee \bar{x}_2) \wedge (x_2 \vee x_4) \wedge \cdots$
- . שלמה NP היא 3SAT

## 3SAT בעיית 11.6

### 3SAT הגדרה 11.6 בעיית

 $.\phi$  ,3CNF קלט: נוסחת

 $\phi$  ספיקה? פלט: האם

 $3SAT = \{\langle \phi \rangle \mid \text{ ספיקה } 3CNF$  נוסחת  $\phi \}$ 

### משפט 11.6 SAT שלמה.

. שלמה NP שלמה 3SAT

#### הוכחה:

יש לקיים את השני תנאים הבאים:

 $.3SAT \in NP$  (1

ניתן לבנות אלגוריתם אימות עבור  $SAT \in NP$  דומה לאלגוריתם האימות עבור אימות עבור SAT שבנינו בהוכחה של המשפט קוק-לוין 11.5 למעלה.

קשה ע"י רדוקציה NP היא 3SAT (2

$$SAT \leqslant_{p} 3SAT$$
.

ואז בגלל ש-  $SAT\in NP$  היא או לפי משפט קוק-לוין (11.5) ומכיוון ש-  $SAT\in SAT$  אז לפי משפט אז בגלל ש- SAT היא או לפי משפט אז בגלל ש- SAT היא או לפי משפט האסימפטוטית בו גוו גם או לפי משפט היא או לפי משפט האסימפטוטית בו גוו גם או לפי משפט היא או לפי משפט

 $SAT \leqslant_p 3SAT$  קיום פונקצית הרדוקציה

כעת נבנה את פונקציה הרדוקציה מ-SAT ל-SAT

. ראשית נציין כי כל נוסחה בוליאנית  $\phi$  ניתנת לרשום בצורה CNF בזמן פולינומיאלי

בהינתן נוסחת  $\phi'$  3CNF (הקלט של SAT) נבנה בזמן פולינומיאלי נוסחת  $\phi'$  3CNF (הקלט של SAT) ואז נוכיח שמתקיים

$$\langle \phi' \rangle \in 3SAT \Leftrightarrow \langle \phi \rangle \in SAT$$
.

לכל פסוקיות כך שכל פסוקית ב- C' ליטרלים, ניצור אוסף C' ב- C' של פסוקיות כך שכל פסוקית ב- C' תכיל פסוקית ב- C' המכילה יותר מ- C הבאה של C:

$$C = x_1 \vee x_2 \vee x_3 \vee \bar{x}_4 \vee \bar{x}_5$$

 $:\phi'$  -באה ב- C' הפסוקית ניצור את הפסוקית

$$C' = (x_1 \lor x_2 \lor y_1) \land (\bar{y}_1 \lor x_3 \lor y_2) \land (\bar{y}_2 \lor \bar{x}_4 \lor \bar{x}_5) .$$

באופן כללי, לכל פסוקית שבו כל המכיל k>3 המכיל המכיל  $C=a_1\vee a_2\vee\ldots\vee a_k$  של פסוקיות שבו כל באופן כללי, לכל פסוקית ע"י הוספת א מכילה k>3 משתנים השתנים המכילה 3 ליטרלים, ע"י הוספת החספת א משתנים באופן מכילה 3 ליטרלים, ע"י הוספת א מכילה 3 ליטרלים, ע"י

$$C' = (a_1 \lor a_2 \lor y_1) \land (\bar{y}_1 \lor a_3 \lor y_2) \land \ldots \land (\bar{y}_{i-2} \lor a_i \lor y_{i-1}) \land \ldots \land (\bar{y}_{k-3} \lor a_{k-1} \lor a_k) .$$

נניח ל- הוא הליטרל הראשון ששווה ל-  $C=(a_1\vee a_2\vee\ldots\vee a_k)$  בפרט, עבור כל פסוקית

- $j,1\leqslant j\leqslant i-2$  לכל לכל  $y_j=1$  נשים •
- $i-1\leqslant j\leqslant k-3$  לכל  $y_j=0$  ונשים •

סיימנו להגדיר את הפונקציה הרדוקציה.

כעת נוכיח כי הפונקציה הזאת מקיימת את התנאי ההכרחי

$$\langle \phi' \rangle \in 3SAT \Leftrightarrow \langle \phi \rangle \in SAT$$
.

#### :⇐ כיוון

 $\phi$  את המספקת השמה השמה Xותהי ל $\langle \phi \rangle \in SAT$  נניח כי נניח השמה ל $\langle \phi \rangle$ השמה השמה מחימת השמה נוכיח שקיימת השמה את ל

- X -בכל פסוקית של  $\phi$ , עבור הליטרלים  $a_1,a_2,\ldots,a_k$  ניתן אותם ערכים כמו ב-
- ערך שקיבל אחד ליטרל ליטרל פחות ר $C=(a_1\vee a_2\vee\ldots\vee a_k)$  בכל פסוקית את מספקת אX -ש מכיוון ש- מכיוון מיטרל פחות בכל פחות אז על פי ההגדרה של פונקצית הרודקציה: .1
  - $1 \leqslant j \leqslant i-2$  לכל  $y_i=1$  נשים \*
  - $i-1\leqslant j\leqslant k-3$  לכל  $y_j=0$  ונשים \*

באופן הזה אנחנו ניצור אוסף  $C^\prime$  של פבוקיות עם המבנה הבא:

$$\begin{pmatrix}
a_1 \lor a_2 \lor y_1
\end{pmatrix} \land \begin{pmatrix}
0 & 1 \\
\bar{y}_1 \lor a_2 \lor y_2
\end{pmatrix} \land \dots \land \begin{pmatrix}
0 & 1 \\
\bar{y}_{i-3} \lor a_{i-1} \lor y_{i-2}
\end{pmatrix} \land \begin{pmatrix}
0 & 1 & 0 \\
\bar{y}_{i-2} \lor a_i \lor y_{i-1}
\end{pmatrix} \land \begin{pmatrix}
1 \\
\bar{y}_{i-1} \lor a_{i+1} \lor y_i
\end{pmatrix}$$

$$\land \dots \dots \land \begin{pmatrix}
1 \\
\bar{y}_{k-3} \lor a_{k-1} \lor a_k
\end{pmatrix}$$

 $\langle \phi' \rangle \in 3SAT$  ולכן השמה זו מספקת את ולכן

#### :⇒ כיוון

 $\phi'$  את המספקת השמה השמה או נניח כי לניח ל $\langle \phi' \rangle \in 3SAT$  נניח כי נוכיח שקיימת השמה או המספקת השמה לוכיח שקיימת השמה או המספקת את

 $.C = (a_1 \lor a_2 \lor \ldots \lor a_k)$  נסתכל על פסוקית נסתכל על השמה X השמה שלא קיימת השמה לניח בשלילה שלא קיימת השמה X

$$a_1 = a_2 = \ldots = a_k = 0$$

 $1 \leqslant j \leqslant k-3$  לכל  $y_j=1$ , לפי זה, באוסף פסוקיות שנקבל על פי ההגדרה של פונקצית הרדוקציה,  $y_1=y_2=\ldots=y_{k-3}=0$  כלומר מתקיים  $y_1=y_2=\ldots=y_k$ . לכן

$$C' = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ a_1 \lor a_2 \lor y_1 \end{pmatrix} \land \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ \bar{y}_1 \lor a_3 \lor y_2 \end{pmatrix} \land \dots \land \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ \bar{y}_{i-2} \lor a_i \lor y_{i-1} \end{pmatrix} \land \dots \land \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ \bar{y}_{k-3} \lor a_{k-1} \lor a_k \end{pmatrix}$$

... אינה מסופקת.  $\left( \bar{y}_{k-3} \lor a_{k-1} \lor a_k \right)$ אינה מסופקת. C' אינה מסופקת, בסתירה לכך ש- X'

 $.\langle\phi
angle\in SAT$  ולכן

 $SAT \leqslant 3SAT$  הוכחנו שקיימת הרדוקציה

כעת נוכיח כי הרדוקציה הזו היא זמן פולינומיאלית.

#### סיבוכיות

החישוב של הפונקציה מתבצע בזמן פולינומיאלי. ספציפי, אם האורך של הנוסחה  $\phi$  הוא  $n=|\phi|$  אז הרודקציה החישוב של הפונקציה מתבצע בזמן פולינומיאלי. ספציפי, אם האורך של הנוסחה O(n).

# \*וור הוכחת משפט קוק לוין

### משפט 11.7 משפט קוק לוין

הבעיית SAT היא

#### הוכחה:

חשיפה מלאה: ההוכחה הבאה מתבססת על ההוכחה שנתונה בהספר של Sipser.

על פי הגדרה 11.2 יש להוכיח ששני התנאים הבאים מתקיימים:

 $.SAT \in NP$  :1 תנאי

 $A \in NP$  לכל  $A \leqslant_p SAT$  :2 תנאי

 $SAT \in NP$  ראשית נוכיח כי

כדי להוכיח כי SAT שייכת ל- NP, נוכיח כי אישור המורכב מהשמה מספקת עבור נוסחת קלט  $\phi$  ניתן לאימות בזמן פולינומיאלי.

. נניח כי n ליטרלים.  $\phi$  כלומר ב-  $\phi$  מופיעים n ליטרלים.

היותר. משתני בוליאניים לכל היותר. n

- אלגוריתם האימות מחליף כל משתנה בנוסחה בערך המתאים לו על פי ההשמה.  $O\left(n\right).$ 
  - אחר כך האלגוריתם מחשב את ערכו של הביטוי:
  - . נניח כי הנוסחה  $\phi$  מכילה k דורות של סוגריים בתוך סוגריים.
  - \* החישוב מתחיל עם החישובים של הביטויים בתוך הסוגריים הכי בפנים.
- יש n סוגריים הכי-בפנים לכל היותר, וכל אחד של הסוגריים האלה מכיל n ליטרלים לכל היותר. א יש סוגריים הזה הוא  $O\left(n^2\right)$ .
  - $O\left(kn^2
    ight)$  איש א דורות של סוגריים לכן החישוב כולו הוא \*
    - בסה"כ הסיבוכיות זמן הריצה היא

$$O(n) + O(kn^2) = O(n^2)$$

לפיכך אישור של השמה כלשהי מתבצע בזמן פולינומיאלי.

. אם ערכו של הביטוי הוא 1 הנוסחה ספיקה.

 $A\leqslant_p SAT$  נוכיח נוכיח אלב.  $SAT\in NP$  הוכחנו

תהי N מ"ט אי-דטרמיניסטית זמן-פולינומיאלית שמכריעה שפה A כלשהי בזמן  $O\left(n^k\right)$  עבור k טבעי. התרשים למטה מראה טבלה של קונפיגורציות של N. ברשימה הבאה רשומות ההגדרות של הטבלה:

- N של אחד של מסלול שורה מראה את תוכן הסרט בשלב מסוים של  $\bullet$ 
  - בשורה הראשונה יש את הקונפיגורציה ההתחלתית.
  - n אנחנו מניחים כי האורך של המילה, כלומר אורך הקלט הוא  $w_1, \ldots, w_n$  מסמנים את התווים של הקלט.

- N בתא הראשון בכל שורה יש N, ואחר כך רשומה הקונפיגורציה של בסוף בסוף הקונפיגורציה בכל שורה יש ...
- אחרי ה- # בקצה הימין של המילה, בכל תא יש תו רווח עד הסוף של השורה. התווי רווח לפני המשבצת הראשונה של הקונפיגורציה לא מופיעים בטבלה.
  - . האורך של כל שורה הוא בדיוק  $n^k$  תאים
  - בטבלה יש בדיוק  $n^k$  שורות לסיבה הבאה:
  - .המכונת טיורינג מבצעת  $n^k$  צעדים לכל היותר -
    - . בכל צעד המ"ט עוברת לקונפיגורציה חדשה.
      - בכל שורה רשומה קונפיגורציה.
  - בסה"כ יש  $n^k$  שורות עבור ה-  $n^k$  קונפיגוריות שונות האפשריות.

#	$q_0$	$w_1$	$w_2$	 $w_n$	 	]	#
#	$q_0$				•		#
#	$q_0$						#
#							#

אנחנו אומרים כי טבלה שלהי היא  $\,$  טבלה המקבלת אם באחת השורות יש קונפיגורציה אשר N מקבלת אותה.

SAT -בעזרת הטבלה נתאר את הרדוקציה זמן-פולינומיאלית f משפה כלשהי ל

הפונקצית הרדוקציה

מקבלת קלט w ומחזירה נוסחה  $\phi=f(w)$ , אשר לפי ההגדרה של פונקצית הרדוקציה, עומדת בתנאי הבא:

$$w \in A \qquad \Leftrightarrow \qquad f(w) \in SAT \ .$$

נגדיר .N קבוצת הסרט של האלפיבית ו-  $\Gamma$  המצבים ו- Q

$$C = Q \cup \Gamma \cup \{\#\} .$$

 $\cdot C$  איבר כלשהו של s

 $1\leqslant i,j\leqslant n^k$  לכל  $x_{i,j,s}$  לכל משתנה בוליאני נגדיר הקונפיגורציות הקונפיגורציות של הטבלת העבור כל תא ה- תנאי מוגדר על פי התנאי מוגדר אל פי התנאי

$$x_{iis} = 1$$

אז a מופיע מופיע התו הטבלה (2,5) אם בתא ה-  $s\in C$  של הטבלה אם בתא היש ij אם בתא ה

$$x_{2,5,a} = 1$$

בעוד

$$x_{2.5,b} = 0$$
.

 $\phi$  במובן הזה, התכנים של כל התאים של הטבלה מסומנים על ידי המשתנים של

N עכשיו נבנה נוסחה  $\phi$  על סמך התנאי שהשמה מספקת של  $\phi$  תהיה מתאימה לטבלה המקבלת של גדיר

$$\phi = \phi_{\text{cell}} \wedge \phi_{\text{start}} \wedge \phi_{\text{move}} \wedge \phi_{\text{acc}} . \tag{11.1}$$

. אחד אחד אחד למטה ו-  $\phi_{
m move}$  ,  $\phi_{
m start}$  ,  $\phi_{
m cell}$  אחד אחד אחד למטה

#### $\phi_{ m cell}$ הנוסחה ullet

כפי שמצויין לעיל, אם המשתנה  $x_{i,j,s}$  "דולק", כלומר אם  $x_{i,j,s}$  זאת אומרת שיש סימן  $x_{i,j,s}$  בתא ה-  $x_{i,j,s}$  הטבלה. אנחנו רוצים להבטיח שהשמה כלשהי בנוסחה אשר מתאימה לקונפיגורציה של הטבלה, מדליקה בדיוק משתנה אחד לכל תא של הטבלה. למטרה זו נגדיר  $\phi_{\rm cell}$  כך:

$$\phi_{\text{cell}} = \bigwedge_{1 \leqslant i, j \leqslant n^k} \left[ \left( \bigvee_{s \in C} x_{i,j,s} \right) \land \left( \bigwedge_{\substack{s,t \in C \\ s \neq t}} \left( \overline{x}_{i,j,s} \lor \overline{x}_{i,j,t} \right) \right) \right]$$
 (11.2)

- . דולק. משתנה אחד הטבלה, שלכל תא שלכל מבטיח מבטיח מבטים, מבטיח מרובעים מרובעים,  $x_{i,j,s}$  מבטיח אחד איבר הראשון בסוגריים מרובעים.  $\ast$
- . האיבר השני לכל היותר אחד לכל מבטיח שעבור כל איבר האיבר אחד לכל היותר אחד א מבטיח מבטיח  $\bigwedge_{\substack{s,t\in C\\s\neq t}}(\overline{x}_{i,j,s}\vee\overline{x}_{i,j,t})$

הטבלה. בתנאי שיהיה בדיוק סימן אחד, s, בכל תא של הטבלה.

#### $\phi_{ ext{start}}$ הנוסחה

w נוסחה שבטיחה ששורה הראשונה של הטבלה היא הקונפיגורציה ההתחלתית של אN על הקלט  $\phi_{ ext{start}}$ 

$$\phi_{\text{start}} = x_{1,1,\#} \wedge x_{1,2,q_0} \wedge x_{1,3,w_1} \wedge x_{1,4,w_2}$$

$$\wedge \dots \wedge$$

$$x_{1,n+2,w_n} \wedge x_{1,n+3,\_} \wedge \dots \wedge x_{1,n^k-1,\_} \wedge x_{1,n^k,\#}$$
(11.3)

#### $\phi_{ m acc}$ הנוסחה ullet

. הנוסחה אשר המ"ט אותה שקיימת טבלה קונפיגורציה אשר המ"ט  $\phi_{\rm acc}$  הנוסחה הנוסחה שקיימת

 $x_{i,j,q_{
m acc}}$  מבטיחה שהסימן מופיע בתא אחד של הטבלה דרך התנאי שלפחות אחד המשתנים בפרט בפרט דולק:

$$\phi_{\text{acc}} = \bigvee_{1 \le i, j \le n^k} x_{i,j,q_{\text{acc}}} \tag{11.4}$$

#### $\phi_{ m move}$ הנוסחה •

."שורה חוקית" מבטיחה שכל שורה של הטבלה היא שורה חוקית הנוסחה  $\phi_{
m move}$ 

כלומר בכל שורה, הקונפיגורציה היא כך שאפשר להגיע אליה על ידי תזוזה חוקית של N מהקונפיגורציה כלומר בכל שורה, הקונפיגורציה האחת למעלה.

N מזוזה חוקית בין כל שתי קונפיגורציות נקבעת על ידי הפונקצית המעברים של המ"ט

בשפה פורמלית, אם  $c_i$  הקונפיגורציה של שורה i, ו-  $c_{i+1}$  הקונפיגורציה של השורה הקונפיגורציה של שורה  $i \in i \in n^k-1$  מבטיחה כי לכל  $d_{\mathrm{move}}$ 

$$c_i \vdash_N c_{i+1}$$
.

במונחי הטבלה, אפשר להגדיר תזוזה חוקית בין כל שתי שורות על ידי תת-טבלה מסדר 2 imes 3 שמכילה נתאים מתאימים של שתי שורות שכנות.

מכאן ואילך אנחנו נקרא לתת-טבלה כזאת "חלון".

למטה יש דוגמאות של חלונות חוקיים:



החלונות האלה למטה הם דוגמאות לחלונות לא חוקיים:

a	b	а	а	$q_1$	b	b	$q_1$	b
а	а	а	$q_1$	a	а	$q_2$	b	$q_2$

הנוסחה קובעת שכל חלון של הטבלה חוקי. בפרט, כל חלון מכיל 6 תאים. לכן קובעת שהתכנים שהתכנים  $\phi_{\mathrm{move}}$  קובעת של ה-6 תאים של כל חלון מהווה חלון חוקי. ז"א

$$\phi_{ ext{move}} = igwedge_{1 \leq i \leq n^k} ($$
חלון ה-  $i,j$  חוקי $)$  (11.5)

אנחנו מציבים בטקסט " חלון ה- i,j חוקי " את הנוסחה הבאה, כאשר מסמנים את התכנים את התכנים של כל חלון:

$$\bigvee_{\substack{\{a_1,a_2,a_3,a_4,a_5,a_6\}\\ \text{volume}}} (x_{i,j-1,a_1} \wedge x_{i,j,a_2} \wedge x_{i,j+1,a_3} \wedge x_{i+1,j-1,a_4} \wedge x_{i+1,j,a_5} \wedge x_{i+1,j+1,a_6}) \tag{11.6}$$

עד כה הוכחנו שקיים רדוקציה מכל שפה  $A \in NP$  ל-. SAT ל-. כעת נוכיח כי הרדוקציה זו חישובית בזמן-פולינומיאלי.

. תאים  $n^{2k}$  היא מכילה איל ולכן  $n^k \times n^k$  מסדר N היא של הטבלה הטבלה

 $\phi_{\text{move}}$ ,  $\phi_{\text{acc}}$ ,  $\phi_{\text{start}}$ ,  $\phi_{\text{cell}}$  ונחשב את הסיבוכיות של כל הנוסחאות

 $\phi_{
m cell}$  הנוסחה ullet

לכן ליטרלים. 3 נוסחאות מכילה מכילה  $\phi_{\rm cell}$  של (11.2) הנוסחה  $\phi_{\rm cell} = O\left(n^{2k}\right) \ .$ 

 $\phi_{ ext{start}}$  הנוסחה ullet

הנוסחה (11.3) של מכילה בדיוק  $\phi_{
m start}$  מכילה של  $\phi_{
m start} = O\left(n^k\right) \; .$ 

 $\phi_{
m acc}$  הנוסחה ullet

הנוסחה (11.4) של מכילה בדיוק  $n^k$  ליטרלים. לכן  $\phi_{\rm acc} = O\left(n^k\right) \; .$ 

 $\phi_{
m move}$  הנוסחה •

הנוסחה 6 של מכילה  $\phi_{
m move}$  מכילה  $\phi_{
m move}$  ווסחה  $\phi_{
m move} = O\left(n^{2k}\right)$  .

לכן בסה"כ

 $\phi = O\left(n^{2k}\right) + O\left(n^{k}\right) + O\left(n^{k}\right) + O\left(n^{2k}\right) = O\left(n^{2k}\right).$ 

.SAT -ל-  $A \in NP$  שפה מכל מכל פולינומיאלי הישובית חישוביה רדוקציה לפיכך לפיכ

# שיעור 12 רדוקציות פולינומיאליות

## שלמה -NP היא CLIQUE 12.1

## $CLIQUE \in NPC$ 12.1 משפט

(10.5 היא הגדרה CLIQUE הבעיית

$$CLIQUE = \{\langle G, k \rangle \mid k$$
 מכיל קליקה בגודל  $G\}$  .

שלמה -NP היא CLIQUE

#### הוכחה:

- .10.2 במשפט  $CLIQUE \in NP$  הוכחנו כי
- $.3SAT \leqslant_{P} CLIQUE$  נוכיח כי NP היא היא CLIQUE היא נוכיח כי

#### פונקצית הרדוקציה

ונוכיח אוג אוג ניצור נוסחת (G,k) מעל משתנים משתנים ווכיח המכיל המכיל משתנים משתנים d מעל מעל d

$$\langle \phi \rangle \in 3SAT \quad \Leftrightarrow \quad \langle G, k \rangle \in CLIQUE \ .$$

נבנה את הגרף G באופן הבא:

## :G הקדקודים של

 $:C_i$  אלטטרלים ללחטרלים המתאימים קודקודים מכילה לכל ניצור שלשה ליטרלים ניצור שלשה לכל פסוקית  $\phi$ ב-  $C_i$ 

$$x_1 \vee \bar{x}_3 \vee x_4 \longrightarrow (x_1) (\bar{x}_3)$$

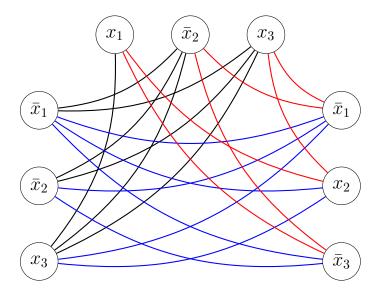
#### :G הצלעות של

נבחר בין כל שני קודקודים פרט לזוגות הבאים:

- זוג קודקודים המתאימים למשתנה ומשלים שלו.
  - זוג קודקודים שנמצאים באותה שלושה.

לדוגמה:

$$\phi = \begin{pmatrix} \frac{T}{x_1} & \frac{T}{\bar{x}_2} \vee x_3 \\ C_1 & C_2 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} \bar{x}_1 \vee \frac{T}{\bar{x}_2} \vee x_3 \\ C_3 \end{pmatrix}$$



.k=m נקבע

#### נכונות הרדוקציה

- $.\phi$  ניתן לבנות את בזמן פולינומיאלי בגודל (1
  - נוכיח כי (2

$$\langle \phi \rangle \in 3SAT \quad \Leftrightarrow \quad \langle G, k \rangle \in CLIQUE \ .$$

#### ⇒ כיוון

- $\phi$  נניח כי  $\phi$  ספיקה ונסתכל על השמה המספקת את  $\phi$  .
- T יש לפחות ליטרל אחד שקיבל ערך  $\phi$  בכל פסוקית בכל  $\phi$
- . נבחר מכל שלשה  $t_i$  בקודקוד אחד המתאים לליטרל שקיבל ערך T ב- T ונוסיף אותו לקליקה.
- מספר הקודקודים שבחרנו שווה k וכל שניים מהם מחוברים בצלע כי לא בחרנו שני קודקודים מאותה שלשה ולא בחרנו שני קודקודים המתאימים למשתנה ומשלים שלו.
  - k מכיל קליקה בגודל G

#### $\Rightarrow$ כיוון

- . נניח כי G מכיל קליקה בגודל k ונסתכל על קליקה כזו. ullet
- לפי הבנייה הקליקה מכילה בדיוק קודקוד אחד מכל שלשה  $t_i$ . ניתן השמה למשתנים של  $\phi$  כך שהליטרל שמתאים לקודקוד שנמצא בקליקה יקבל ערך T.
  - השמה זו אפשרית מכיוון שהקליקה לא מכילה שני קודקודים המתאימים למשתנה ומשלים שלו.

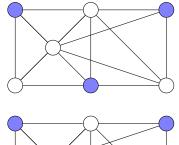
- בנוסף השמ זו מספקת את  $\phi$  מכיוון שהקליקה מכילה קודקוד מכל שלשה  $t_i$  ולכן הליטרל המתאים לקודקוד פולעה העל היש לערך  $t_i$  הולכן הוא מספק את הפסוקית בשלשה  $t_i$ 
  - . לכן  $\phi$  ספיקה

# 12.2 בעיית הקבוצה הבלתי תלויה

## הגדרה 12.1 קבוצה בלתי תלויה

כך  $S\subseteq V$  בהינתן גרף לא מכוון G=(V,E), קבוצה בלתי תלויה ב- G היא תת-קבוצה של קודקודים קבוצה בהינתן גרף לא מכוון  $u,\mathbf{v}\notin E$  מתקיים  $u,\mathbf{v}\in S$ 

 $\pm k=3$  קבוצה בלתי תלוייה בגודל



k=3 קבוצה בלתי תלוייה בגודל

### IS בעיית 12.2 הגדרה

k ומספר G=(V,E) ומספר

k בגודל G -בגודל בלתי תלויה ב- G בגודל

 $IS = \{\langle G, k 
angle \mid k$  גרף לא מכוון המכיל קבוצה בלתי תלויה בגודל G

### $IS \in NPC$ בשפט 12.2 משפט

הבעייה IS היא NP שלמה.

#### הוכחה:

### $IS \in NP$ נוכיח כי (1)

IS עבור V עבור אימות אלגוריתם אלגוריתם

 $:(\langle G,k\rangle,y)$  על קלט =V

- . האם אה האם g השונים מ- g השונים האם g האם בודק האם g
  - אם לא  $\Leftarrow$  דוחה.  $\circ$
  - G -בודק האם כל שני קודקודים מy לא מחוברים בצלע בullet
    - $\circ$  אם כן  $\Leftrightarrow$  מקבל.

 $\diamond$  אם לא  $\Leftrightarrow$  דוחה.

## $CLIQUE \leqslant_P IS$ נוכיח כי (2)

#### פונקצית הרדוקציה:

:בהינתן אוג  $\langle G,k \rangle$  הקלט של בIS, ונוכיח כי: בהינתן אוג הקלט של אוג בהינתן של אוג בהינתן של הקלט של

$$\langle G, k \rangle \in CLIQUE \iff \langle G', k' \rangle \in IS$$
.

הפונקציית הרדוקציה מוגדרת כך שהתנאים הבאים מתקיימים:

G=(V,E) נניח שהגרף הוא (1

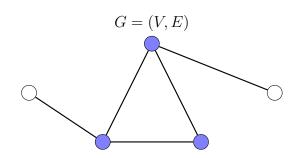
G=(V,E) אז הגרף המשלים של הגרף הוא הגרף

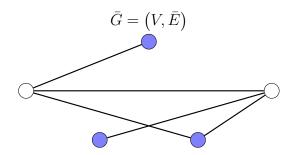
כאשר 
$$G'=ar{G}=\left(V,ar{E}
ight)$$
 כאשר

$$\bar{E} = \{(u_1, u_2) \mid (u_1, u_2) \notin E\}$$
.

.k'=k (2

לדוגמה, בהינתן הגרף R מחזירה את ממכיל קליקה בגודל k=3, הפונקציית הרדוקציה המסיר שמכיל קליקה את הגרף G=(V,E) ואת המספר K'=k=3, כמתואר בתרשים למטה:





#### נכונות הרדוקציה

- G ניתן לבנות G' בזמן פולינומיאלי בגודל (1
- $\langle G,k \rangle \in CLIQUE \quad \Leftrightarrow \quad \langle G',k' \rangle \in IS$  . נוכיח כי

#### $\Leftarrow$ כיוון

$$.k$$
 בהינתן גרף  $G=(V,E)$  ושלם . $\langle G,k \rangle \in CLIQUE$  נניח כי

- k מכיל קליקה מכיל מכיל מכיל מכיל  $G \Leftarrow$
- $(u_1,u_2)\in E$  אזי (S הקליקה שני קודקודים  $u_1,u_2$  (אם אוי  $u_1,u_2\in S$  אם כלומר, כל שני קדקודים ב- S מחוברים בצלע של
- $.(u_1,u_2)\notin ar{E}$  אזי אזי  $u_1,u_2\in S$  אם  $\Leftarrow$  .G' לא מחוברים ב- S לא מחוברים בצלע של המשלים של הגרף  $ar{G}$ , דהיינו

- k'=k בגודל ב- G' בלתי תלוייה ב- היא קבוצה היא קבוצה S
  - k' מכיל קבוצה בלתי מלויה בגודל מכיל מכיל מכיל מכיל מכיל מכיל מכיל
    - $\langle G', k \rangle \in IS \Leftarrow$

#### $\Rightarrow$ כיוון

.k' ושלם G' בהינתן גרף

$$.\langle G',k'
angle \in IS$$
 נניח כי

- k' מכיל קבוצה בלתי תלוייה S מכיל קבוצה בלתי
- $.(u_1,u_2)\notin ar{E}$  אזי אזי  $u_1,u_2\in S$  אם  $\Leftarrow$  .G' אם פלומר, כל שני קדקודים ב- S לא מחוברים בצלע של
- $.(u_1,u_2)\in E$  אזי  $u_1,u_2\in S$  אם  $\Leftarrow$  . G(V,E) שני קדקודים ב- S מחוברים בצלע של
  - k=k' בגודל G -ב היא קליקה הקבוצה S אותה הקבוצה  $\Leftarrow$ 
    - k מכיל קליקה בגודל  $G \Leftarrow$ 
      - $\langle G, k \rangle \in CLIQUE \Leftarrow$

## 12.3 בעיית הכיסוי בקודקודים

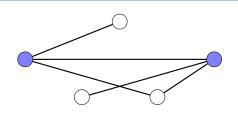
### הגדרה 12.3 כיסוי בקודקודים

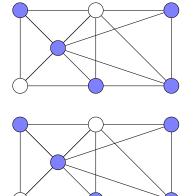
כך כך  $C\subseteq V$  פיחון של תת-קבוצה ב- הוא הוא קסוו, כיסוי בקודקודים אוG=(V,E) או מכוון גרף א מכוו גרף או  $v\in C$  או עו $u\in C$  מתקיים  $u,v\in S$  שלכל אלע

k=2 כיסוי בקדקודים בגודל

k=5 כיסוי בקדקודים בגודל

 $\cdot k = 5$  כיסוי בקדקודים בגודל





## VC הבעייה 12.4

## VC בעיית 12.4 הגדרה

k ומספר G=(V,E) ומספר גרף לא

 $rac{1}{2} k$  בגודל G - בקודקודים ב- בגודל

 $VC = \{\langle G, k 
angle \mid \ k$  גרף לא מכוון המכיל כיסוי בקודקודים בגודל  $G \ \}$ 

### $VC \in NPC$ 12.3 משפט

. שלמה NP היא VC

#### הוכחה:

 $VC \in NP$  נוכיח כי

VC עבור V עבור אלגוריתם אימות V

 $:(\left\langle G,k\right
angle ,y)$  על קלט =V

- y -בודק האם כל צלע ב- G מכילה לפחות קצה אחד ב-
  - אם כן  $\Leftrightarrow$  מקבל.  $\circ$
  - . אם לא  $\Leftrightarrow$  דוחה  $\circ$

 $IS \leqslant_P VC$  נוכיח כי VC היא NP קשה ע"י רדוקציה

#### פונקצית הרדוקציה:

ונוכיח ער אוג אוג אוג אוג אוג און ונוכיח של אונוכיח ל $\langle G,k 
angle$  הקלט של אוג בהינתן אוג אוג בהינתן אוג אוג אונוכיח של

$$\langle G, k \rangle \in IS \quad \Leftrightarrow \quad \langle G', k' \rangle \in VC .$$

הפונקציית הרדוקציה מוגדרת כך שהתנאים הבאים מתקיימים:

.G = (V, E) נניח שהגרף הוא (1

G=(V,E) אז הגרף G' הוא אותו גרף

$$.k' = |V| - k$$
 (2)

#### נכונות הרדוקציה

- G ניתן לבנות G' בזמן פולינומיאלי בגודל (1
- $\langle G,k \rangle \in IS \quad \Leftrightarrow \quad \langle G',k' \rangle \in VC$  . נוכיח כי (2

#### $\Leftarrow$ כיוון

A ושלם G=(V,E) בהינתן גרף

 $.\langle G,k \rangle \in IS$  נניח כי

- k בגודל מכיל מכיל בלתי מלוייה מכיל קבוצה בלתי  $G \Leftarrow$
- $.(u_1,u_2)\notin E$  אז  $u_2\in S$  אם  $u_1\in S$  אם כלומר, כל שני קדקודים ב- S לא מחוברים בצלע ב- S
  - היאת היאת היאר העלילה הלוגית של הגרירה הזאת היא $u_2 \notin S$  או  $u_1 \notin S$  אי  $(u_1, u_2) \in E$  אם
  - $.u_2 \in V \backslash S$  או  $u_1 \in V \backslash S$  או  $(u_1,u_2) \in E$  אם  $\Leftarrow$
  - .k' = |V| k בגודל ב- ביסוי קדקודים ליסוי  $V \backslash S \Leftarrow$ 
    - k' מכיל מכיל מכיל מכיל מכיל מכיל מכיל בגודל G'=G
      - $\langle G', k' \rangle \in VC \Leftarrow$

#### $\Rightarrow$ כיוון

.k' בהינתן גרף G' ושלם ...  $.\langle G',k'\rangle\in VC$  נניח כי

- k' מכיל כיסוי בקדקודים מכיל  $G' \Leftarrow$
- $u_2 \in C$  או  $u_1 \in C$  או  $(u_1, u_2) \in E$  אם  $\Leftarrow$
- :השלילה הלוגית של הגרירה הזאת היא  $\Leftarrow$  . $(u_1,u_2)\notin E$  אז  $u_2\notin C$  וגם  $u_1\notin C$  אם
- $(u_1,u_2) \notin E$  אז  $u_2 \in V \backslash C$  וגם  $u_1 \in V \backslash C$  אם  $\leftarrow$
- .G' בצלע ב- על לא מחוברים בצלע ב- כל שני קדקודים ב-
- k = |V| k' בגודל G' ב- בלתי בלתי בלתי החא  $V \backslash C \Leftarrow$

## PARTITION 12.5

### הגדרה 12.5 בעיית PARTITION

 $S=\{x_1,x_2,\dots,x_n\}$  קלט: קבוצת מספרים שלמים  $Y\subseteq S$  שלמים קיימת תת-קבוצה  $Y\subseteq S$  כך ש $Y=\sum_{y\in Y}y$  האם קיימת תת-קבוצה אם  $Y\subseteq S$ 

 $PARTITION = \left\{ S \ \middle| \ \sum_{y \in Y} y = \sum_{y \in S \setminus Y} y$  כך ש-  $Y \subseteq S$  כך ארקבוצה  $S \right\}$ 

## 12.6 רדוקציות פולינומיאליות

## משפט 12.4 רדוקציות פולינומיאליות

 $SAT \leqslant_{P} 3SAT$ 

 $3SAT \leqslant_P CLIQUE$ 

 $CLIQUE \leqslant_P IS$ 

 $IS \leqslant_P VC$ 

 $SubSetSum \leq_{P} PARTITION$ 

 $HAMPATH \leqslant_P HAMCYCLE$ 

# שלמות NP שלמות 12.7

## משפט 12.5 שפות NP משפט

שלמה. (משפט קוק לוין) -NP SAT

-NP 3SAT

-NP HAMPATH

-NP CLIQUE

-NP IS

-NP VC

# שיעור 13 סיבוכיות מקום ושלמות ב PSPACE

- 'משפט סביץ' 13.1
- PSPACE המחלקה 13.2
- 13.3 שלמות ב- PSPACE
  - 13.4 המחלקה
  - NL המחלקה 13.5
  - NL -שלמות ב- 13.6
- coNL -1 NL שיוויון 13.7