

# SAT je NP-těžký

$SAT = \{\langle \varphi \rangle \mid \varphi \text{ je splnitelná Booleovská formule}\}$

SAT je NP-těžký, tj.  $A \in NP \implies A \leq_p SAT$ :

Nechť  $\mathcal{N}$  je nedeterministický TM rozhodující  $A$  v čase  $n^k$ . Pro každé slovo  $w$  sestrojíme Booleovskou formuli  $\Phi$ , která je splnitelná, právě když stroj  $\mathcal{N}$  má akceptující výpočet na  $w$ .

# SAT je NP-těžký

Každý výpočet stroje  $\mathcal{N}$  pracujícího v čase  $n^k$  na slově  $w$  lze reprezentovat tablem:

Vytvoříme  $\Phi$ , aby platilo:

$\Phi$  je splnitelné  $\iff$  existuje akceptující tablo reprezentující výpočet na  $w$

$$\Phi = \Phi_{\text{cell}} \wedge \Phi_{\text{start}} \wedge \Phi_{\text{move}} \wedge \Phi_{\text{accept}}$$

$\Phi_{\text{cell}}$  = “každé  $x_{i,j,s}$  platí  $\iff$  v tablu na pozici  $i, j$  je symbol  $s$ ,  
kde  $s \in C = Q \cup \Gamma \cup \{\#\}$ ”

$$\Phi_{\text{cell}} = \bigwedge_{\substack{1 \leq i \leq n^k + 1 \\ 1 \leq j \leq n^k + 3}} \left[ \left( \bigvee_{s \in C} x_{i,j,s} \right) \wedge \left( \bigwedge_{\substack{s, t \in C \\ s \neq t}} \neg(x_{i,j,s} \wedge x_{i,j,t}) \right) \right]$$

$$|\Phi_{\text{cell}}| \in \mathcal{O}(n^{2k})$$

$$\Phi = \Phi_{\text{cell}} \wedge \Phi_{\text{start}} \wedge \Phi_{\text{move}} \wedge \Phi_{\text{accept}}$$

$\Phi_{\text{start}}$  = “na prvním řádku je iniciální konfigurace pro  $w = w_1 w_2 \dots w_n$ ”

$$\begin{aligned} \Phi_{\text{start}} = & X_{1,1,\#} \wedge X_{1,2,q_0} \wedge X_{1,3,\triangleright} \wedge \\ & X_{1,4,w_1} \wedge X_{1,5,w_2} \wedge \dots \wedge X_{1,n+3,w_n} \wedge \\ & X_{1,n+4,\sqcup} \wedge X_{1,n+5,\sqcup} \wedge \dots \wedge X_{1,n^k+2,\sqcup} \wedge X_{1,n^k+3,\#} \end{aligned}$$

$$|\Phi_{\text{start}}| \in \mathcal{O}(n^k)$$

$$\Phi = \Phi_{\text{cell}} \wedge \Phi_{\text{start}} \wedge \Phi_{\text{move}} \wedge \Phi_{\text{accept}}$$

$\Phi_{\text{move}}$  = “každé dva po sobě jdoucí řádky tabla odpovídají kroku výpočtu”

popíšeme pomocí “legálních oken”  $2 \times 3$

příklady legálních oken pro  $\delta(q_1, b) = \{(q_2, c, L), (q_2, a, R)\}$ :

$$\Phi = \Phi_{\text{cell}} \wedge \Phi_{\text{start}} \wedge \Phi_{\text{move}} \wedge \Phi_{\text{accept}}$$

$\Phi_{\text{move}}$  = “každé okno tabla je legální” (okna se překrývají)

$$\Phi_{\text{move}} = \bigwedge_{\substack{1 \leq i < n^k + 1 \\ 1 < j < n^k + 3}} \left( \bigvee_{\text{legální okno}} \begin{array}{c} X_{i,j-1,a_1} \wedge X_{i,j,a_2} \wedge X_{i,j+1,a_3} \\ X_{i+1,j-1,a_4} \wedge X_{i+1,j,a_5} \wedge X_{i+1,j+1,a_6} \end{array} \right)$$

$a_1$	$a_2$	$a_3$
$a_4$	$a_5$	$a_6$

$$|\Phi_{\text{move}}| \in \mathcal{O}(n^{2k})$$

$$\Phi = \Phi_{\text{cell}} \wedge \Phi_{\text{start}} \wedge \Phi_{\text{move}} \wedge \Phi_{\text{accept}}$$

$\Phi_{\text{accept}} =$  “v tablu je stav  $q_{\text{acc}}$ ”

$$\Phi_{\text{accept}} = \bigvee_{\substack{1 < i \leq n^k + 1 \\ 1 < j < n^k + 3}} x_{i,j,q_{\text{acc}}}$$

$$|\Phi_{\text{accept}}| \in \mathcal{O}(n^{2k})$$

$$\Phi = \Phi_{\text{cell}} \wedge \Phi_{\text{start}} \wedge \Phi_{\text{move}} \wedge \Phi_{\text{accept}}$$

$$|\Phi| = \mathcal{O}(n^{2k}) + \mathcal{O}(n^k) + \mathcal{O}(n^{2k}) + \mathcal{O}(n^{2k}) = \mathcal{O}(n^{2k})$$

Počet proměnných  $x_{i,j,s}$  závisí na  $n = |w|$  a není pevně omezen.  
Proměnnou lze zakódovat  $\mathcal{O}(\log n)$  znaky.  
Tedy  $|\langle \Phi \rangle| = \mathcal{O}(n^{2k} \log n) = \mathcal{O}(n^{2k+1})$ .

$\langle \Phi \rangle$  má polynomiální délku vzhledem k  $n = |w|$  a lze spočítat v polynomiálním čase. Tedy  $A \leq_p SAT$ .



# Konjunktivní normální forma (cnf) formulí

**literál** = je proměnná nebo její negace

**klauzule** = disjunkce literálů

**formule v cnf** = konjunkce klauzulí

**formule v 3cnf** = formule v cnf, kde každá klauzule má právě 3 literály

# Problém 3SAT

**Problém 3SAT** je problém rozhodnout, zda je daná Booleovská formule v 3cnf formě splnitelná.

$$3SAT = \{ \langle \varphi \rangle \mid \varphi \text{ je splnitelná formule v 3cnf} \}$$

**Věta.** 3SAT je NP-úplný.

**Důkaz.** 3SAT  $\in$  NP:

# 3SAT je NP-těžký

$3SAT = \{\langle \varphi \rangle \mid \varphi \text{ je splnitelná formule v 3cnf}\}$

3SAT je NP-těžký, tj.  $A \in NP \implies A \leq_p 3SAT$ :

**1** zkonstruujeme  $\Phi$  jako v důkazu NP-těžkosti SATu

**2**  $\Phi$  převedeme na ekvivalentní  $\Phi'$  v cnf pomocí ekvivalence

$$(\varphi \wedge \psi) \vee \rho \equiv (\varphi \vee \rho) \wedge (\psi \vee \rho)$$

# 3SAT je NP-těžký

3  $\Phi'$  převedeme na  $\Phi''$  v 3cnf pomocí vztahů

$$\begin{aligned} & l_1 \\ & l_1 \vee l_2 \\ & l_1 \vee l_2 \vee l_3 \\ & l_1 \vee l_2 \vee l_3 \vee l_4 \\ & \vdots \\ & l_1 \vee l_2 \vee \dots \vee l_m \end{aligned}$$

$\Phi''$  je splnitelná  $\iff \Phi$  je splnitelná.  $|\Phi''| \in \mathcal{O}(n^{2k})$ . Tedy  $A \leq_p 3SAT$ .  $\square$

# Redukce a $\mathcal{C}$ -těžkost

**Lemma.** Necht'  $\mathcal{C}$  je složitostní třída.

$A$  je  $\mathcal{C}$ -těžký a  $A \leq_p B \implies B$  je  $\mathcal{C}$ -těžký

**Důkaz.**



**Důsledek.** Je-li  $A$  NP-úplný,  $A \leq_p B$  a  $B \in \text{NP}$ , pak  $B$  je také NP-úplný.

# Prostorová složitost algoritmu

- paměť použitá při výpočtu
- závisí na vstupu
- jako základní model použijeme **Turingův stroj**
- zkoumáme **nejhorší případ**, tedy maximální počet přečtených políček pásky v závislosti na délce vstupu
- lze zkoumat i **průměrný případ**

# Prostorová složitost Turingova stroje

**Definice.** Necht'  $\mathcal{M}$  je úplný deterministický (jednopáskový nebo vícepáskový) Turingův stroj se vstupní abecedou  $\Sigma$ . Pro každé  $w \in \Sigma^*$  definujeme  $s_{\mathcal{M}}(w)$  jako počet políček pásky, které stroj  $\mathcal{M}$  čte při výpočtu na vstupu  $w$ . **Prostorová složitost** stroje  $\mathcal{M}$  je pak funkce  $S_{\mathcal{M}} : \mathbb{N}_0 \rightarrow \mathbb{N}$  definovaná vztahem

$$S_{\mathcal{M}}(n) = \max\{s_{\mathcal{M}}(w) \mid w \in \Sigma^n\}.$$

**Definice.** Definice **prostorové složitosti** úplného nedeterministického Turingova stroje se liší pouze tím, že  $s_{\mathcal{M}}(w)$  označuje maximální počet políček pásky, které stroj  $\mathcal{M}$  čte při nějakém výpočtu na vstupu  $w$ .

Používáme asymptotickou notaci, protože prostor lze komprimovat.

# Příklad

$$\mathcal{M} = (\{q_0, q_1, q_{acc}, q_{rej}\}, \{0, 1\}, \{0, 1, \triangleright, \sqcup\}, \triangleright, \sqcup, \delta, q_0, q_{acc}, q_{rej})$$

$\delta$	$\triangleright$	0	1	$\sqcup$
$q_0$	$(q_0, \triangleright, R)$	$(q_0, 0, R)$	$(q_1, 1, R)$	$(q_{acc}, -, -)$
$q_1$		$(q_{rej}, -, -)$	$(q_1, 1, R)$	$(q_{acc}, -, -)$



# Kompresa prostoru

**Věta.** Pro každý deterministický úplný TM  $\mathcal{M}$  a pro každé  $m > 1$  lze zkonstruovat deterministický úplný TM  $\mathcal{M}'$  tak, že  $L(\mathcal{M}) = L(\mathcal{M}')$  a

$$S_{\mathcal{M}'}(n) = \frac{S_{\mathcal{M}}(n)}{m} + n + 2.$$

**Důkaz.**



# Prostorové složitostní třídy problémů

**prostorová složitost problému** = nejmenší prostorová složitost, s jakou lze daný problém rozhodnout

**Definice.** Každá funkce  $f : \mathbb{N}_0 \rightarrow \mathbb{R}^+$  definuje **prostorové složitostní třídy problémů**:

$\text{SPACE}(f(n)) = \{L \mid L \text{ je rozhodovaný nějakým deterministickým TM } \mathcal{M} \text{ s prostorovou složitostí } S_{\mathcal{M}}(n) = \mathcal{O}(f(n))\}$

$\text{NSPACE}(f(n)) = \{L \mid L \text{ je rozhodovaný nějakým nedet. TM } \mathcal{N} \text{ s prostorovou složitostí } S_{\mathcal{N}}(n) = \mathcal{O}(f(n))\}$

# $SAT \in \mathbf{SPACE}(n)$

$SAT = \{ \langle \varphi \rangle \mid \varphi \text{ je splnitelná Booleovská formule} \}$

$SAT$  může být rozhodován deterministickým třípáskovým TM  $\mathcal{M}$ :

- na 2. pásku postupně zapisujeme všechna ohodnocení proměnných
- na 3. pásce pro dané ohodnocení ověříme, zda splňuje vstupní formuli
- akceptujeme, pokud narazíme na splňující ohodnocení
- zamítneme, pokud žádné ohodnocení není splňující

Prostor lze použít opakovaně.

# Čas a prostor

**Věta.** Pro každou funkci  $f : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  platí:

- 1  $\text{TIME}(f(n)) \subseteq \text{SPACE}(f(n))$
- 2  $\text{NTIME}(f(n)) \subseteq \text{NSPACE}(f(n))$
- 3  $\text{SPACE}(f(n)) \subseteq \text{TIME}(k^{f(n)})$  pro vhodné  $k \in \mathbb{N}$
- 4  $\text{NSPACE}(f(n)) \subseteq \text{NTIME}(k^{f(n)})$  pro vhodné  $k \in \mathbb{N}$

**Důkaz.**



# Savitchova věta

**Savitchova věta.** Pro každou funkci  $f : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  splňující  $f(n) \geq n$  platí:

$$\text{NSPACE}(f(n)) \subseteq \text{SPACE}(f^2(n))$$

Standardní převod nedeterministického TM na deterministický nefunguje:

# Savitchova věta

**Důkaz.** Necht'  $\mathcal{N}$  je nedeterministický TM s prostorovou složitostí  $f(n)$ . Stroj upravíme tak, aby před akceptováním smazal pásku a posunul hlavu zcela vlevo. Má tedy jen jednu akceptující konfiguraci  $c_{acc}$ . Výpočet stroje má maximálně  $k^{f(n)}$  kroků.

Ekvivalentní deterministický stroj  $\mathcal{M}$  implementuje proceduru  $comp(c_1, c_2, t)$ , která akceptuje, pokud lze ve stroji  $\mathcal{N}$  během nejvýše  $t$  kroků přejít z konfigurace  $c_1$  do  $c_2$ , jinak zamítá. Je-li  $c_w$  iniciální konfigurace stroje  $\mathcal{N}$  pro  $w$ , stačí tedy spustit  $comp(c_w, c_{acc}, k^{f(n)})$ .

$comp(c_1, c_2, t)$  lze implementovat rekursivně:

# Savitchova věta

Algoritmus pro  $comp(c_1, c_2, t)$ :

- 1  $t = 1$ : Otestujeme, zda platí  $c_1 = c_2$  nebo  $c_1 \not\equiv_{\mathcal{N}} c_2$ .  
Pokud platí, akceptujeme, jinak zamítneme.
- 2  $t > 1$ : Pro každou konfiguraci  $c'$  stroje  $\mathcal{N}$  využívající max.  $f(n)$  políček
- 3 spustíme  $comp(c_1, c', \lceil \frac{t}{2} \rceil)$  a  $comp(c', c_2, \lceil \frac{t}{2} \rceil)$ .
- 4 Pokud obojí akceptuje, akceptujeme.
- 5 Pokud žádné  $c'$  nevedlo k akceptování, zamítneme.

Prostorová složitost:

- $comp$  potřebuje prostor na  $c_1, c_2, c'$  a  $t$  (a něco konstantního):
- hloubka rekurzivního volání:
- celkem:



# Polynomiální prostorové složitostní třídy

$$\text{PSPACE} = \bigcup_{k \in \mathbb{N}} \text{SPACE}(n^k)$$

$$\text{NPSPACE} = \bigcup_{k \in \mathbb{N}} \text{NSPACE}(n^k)$$

**Věta.**  $\text{PSPACE} = \text{NPSPACE}$

**Důkaz.** Plyne přímo z definice ( $\subseteq$ ) a ze Savitchovy věty ( $\supseteq$ ).





# Vztahy prostorových a časových tříd

$$P \subseteq NP \subseteq NPSPACE = PSPACE \subseteq EXPTIME \subseteq NEXPTIME$$

# Problém TQBF

QBF = kvantifikované Booleovské formule (proměnné v doméně  $\{0, 1\}$ )

$$\exists x \forall y ((x \vee y) \wedge (\neg x \vee \neg y))$$

Předpokládáme, že QBF formule jsou v prenexní formě (tedy kvantifikátory jsou pouze na začátku formule).

**Definice.** Problém TQBF je problém rozhodnout, zda je daná QBF formule bez volných proměnných pravdivá.

$$TQBF = \{ \langle \varphi \rangle \mid \varphi \text{ je pravdivá QBF formule bez volných proměnných} \}$$

**Věta.**  $TQBF$  je PSPACE-úplný.

**Důkaz.** Ukážeme, že  $TQBF \in \text{PSPACE}$  a že  $TQBF$  je PSPACE-těžký.  $\square$

# $TQBF \in PSPACE$

$TQBF$  lze rozhodovat pomocí rekurzivní procedury  $t(\varphi)$ :

- 1 Pokud  $\varphi$  neobsahuje kvantifikátory, snadno vyhodnotíme a akceptujeme, pokud je  $\varphi$  pravdivá. Jinak zamítneme.
- 2 Je-li  $\varphi$  tvaru  $\exists x(\varphi')$ , spustíme  $t(\varphi'[x \mapsto 0])$  a  $t(\varphi'[x \mapsto 1])$ . Pokud alespoň jedno z volání akceptuje, akceptujeme. Jinak zamítneme.
- 3 Je-li  $\varphi$  tvaru  $\forall x(\varphi')$ , spustíme  $t(\varphi'[x \mapsto 0])$  a  $t(\varphi'[x \mapsto 1])$ . Pokud obě volání akceptují, akceptujeme. Jinak zamítneme.

Prostorová složitost:

- v jednom zavolání  $t$  si stačí pamatovat pouze něco konstantního.
- hloubka rekurzivního volání:
- celkem:

# *TQBF* je PSPACE-těžký

Ukážeme  $A \in \text{PSPACE} \implies A \leq_p \text{TQBF}$ .

Nechť  $\mathcal{M}$  je TM s prostorovou složitostí  $n^k$  rozhodující  $A$ . Tedy  $\mathcal{M}$  pracuje v čase  $d^{(n^k)}$ . Předpokládáme, že  $\mathcal{M}$  má jednu akceptující konfiguraci  $c_{acc}$ . Důkaz kombinuje myšlenky důkazů NP-těžkosti SATu a Savitchovy věty.

Pro každé slovo  $w$  sestrojíme QBF formuli  $\Phi$ , která je pravdivá, právě když existuje výpočet stroje  $\mathcal{M}$  z iniciální konfigurace pro  $w$   $c_{start}$  do akceptující konfigurace  $c_{acc}$  s nejvýše  $d^{(n^k)}$  kroky.

# TQBF je PSPACE-těžký

Induktivně definujeme formuli  $\Phi'_{c_1, c_2, d(n^k)}$  říkající, že existuje výpočet stroje  $\mathcal{M}$  z  $c_1$  do  $c_2$  s nejvýše  $d(n^k)$  kroky:

- $\Phi'_{c_1, c_2, 1}$  je pravdivá, právě když  $c_1 = c_2$  nebo  $c_1 \vdash_{\mathcal{M}} c_2$ .
- pro  $t > 1$ :  $\Phi'_{c_1, c_2, t} = \exists m \forall (c_3, c_4) \in \{(c_1, m), (m, c_2)\} \left( \Phi'_{c_3, c_4, \lceil \frac{t}{2} \rceil} \right)$

Pak  $\Phi = \exists c_1, c_2 \left( \Phi_{c_1=c_{start}} \wedge \Phi_{c_2=c_{acc}} \wedge \Phi'_{c_1, c_2, d(n^k)} \right)$ .

Tedy  $|\Phi|$  je polynomiální vzhledem k  $|w| = n$  a je pravdivá  $\iff w \in A$ .

Celkem  $A \leq_p TQBF$  pro každé  $A \in PSPACE$ .