

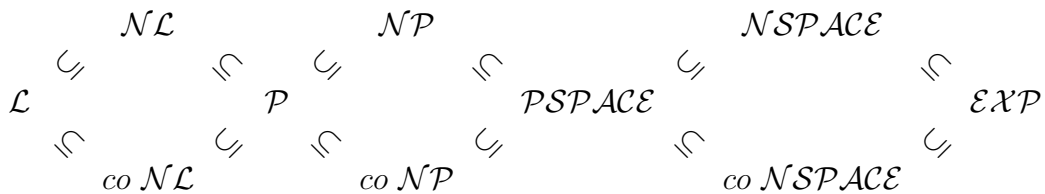
5. Előadás

Előadó: Hajnal Péter

Jegyzetelő: Szőri András

2011. március 1.

Emlékeztető.



A továbbiakban konkrét döntési problémákat, nyelveket helyezünk el a fenti hierarchiában.

1. Példák

Definíció. $HAMILTON = \{[G] : G \text{ egyszerű gráfnak létezik Hamilton-köre}\}$

Példa. Legyen $|V(G)| = n$ az input gráf csúcsszáma. $[G]$, a G gráf kódolt alakjának hossza polinomiális n -ben: A szomszédsági mátrixszal történő kódolás esetén az input kódjának ($\{0, 1\}$ ábécé-t használva) hossza n^2 . Egy másik lehetséges kódolás egy csúcstól egy $\lceil \log_2 n \rceil$ hosszú 0-1 sorozattal ír le és minden csúcstól kódját követve a szomszédjai sorozatát sorolja fel (az elemek „,” jelet elválasztva, a teljes sor „;” jellel lezárva). Az összes csúcstól — mindegyikét követve a szomszédjai listájával — sorozata adja a teljes kódot. (A felhasznált ábécé $\{0, 1, :, ;\} \cup \{., \}$.) Ennek hossza

$$\sum_{v \in V(G)} (\lceil \log_2 n \rceil + 1 + d(v)(\lceil \log_2 n \rceil + 1)) = n(\lceil \log_2 n \rceil + 1) + 2|E(G)|(\lceil \log_2 n \rceil + 1).$$

Egyszerű gráfok esetén kevesebb mint n^3 karakter.

Mi csak a nagyságrendeket nézzük. Ezek szempontjából n és n^3 ugyanaz. Általában egy gráfra úgy gondolunk mintha méretét a csúcsszám adná.

- Teszteljük a $V(G)$ összes lehetséges sorbaállítását. Ez összesen $n!$ (kevesebb mint 2^{n^2}) lehetőség. Ha bármelyik egy Hamilton-kör csúcslátogatási sorrendje, akkor ELFOGAD állapottal leállunk. Ha az összes lehetőség végigvizsgálata során nem találtunk jó sorrendet, akkor ELVET állapottal álunk le. Így $HAMILTON \in \mathcal{EXP}$.
- Ha a naív algoritmus tárigényére koncentrálunk, akkor észrevehetjük, hogy az egyes próbálkozásoknál használt tárnak nem kell mindig újnak lenni. Egy új próbánál a korábbi munkaszalag szakasz tartalmát „felülírhatjuk” az új próbához szükséges információkkal. Így kapjuk $HAMILTON \in \mathcal{PSPACE}$.

- $HAMILTON \in \mathcal{NP}$: Egy egyszerű tanúszalagos Turing-gépet készítünk állításunk igazolására. A tanúszalag tartalma egy lehetséges sorbarendezése a csúcsoknak. A gép teszteli, hogy tényleg minden csúcs pontosan egyszer van felsorolva a szalagon és az egymást követő csúcsok valóban szomszédosak, továbbá a lista első és utolsó csúcsa is összekötött. Ha mindegyik ellenőrizendő teljesül, akkor a gép ELFOGAD, különben ELVET állapottal áll le.
- Hogy a HAMILTON benne van-e $co \mathcal{NP}$ -ben vagy \mathcal{P} -ben az ismeretlen.

Definíció. $TELJES-PÁROSÍTÁS = \{[G] : G\text{-nek létezik teljes párosítása}\}$

Példa. A HAMILTON nyelvhez hasonlóan naív/különösebb gondolat nélküli megoldásokkal kezdünk. Ekkor „puszta erővel”, az összes lehetőség vizsgálatával döntjük el a problémát.

- Ellenőrizzük, hogy páros sok csúcsunk van-e. Ha nem, akkor ELVET állapottal leállunk. Ha igen, akkor az $|V| := 2n$ csúcs összes párbaállítását végigvesszük ($n!! = n(n-2)(n-4)(n-6) \dots < n!$ darab) és az összes párra ellenőrizzük, hogy összekötöttek-e. Ha tesztünk valamikor stimmel ez akkor ELFOGAD állapottal, ha sose stimmel, akkor ELVET állapottal állunk le.
- A fentihez hasonlóan belátható, hogy $TELJES-PÁROSÍTÁS \in \mathcal{PSPACE}$.
- $TELJES-PÁROSÍTÁS \in \mathcal{NP}$.
- A HAMILTON-nal ellentétben $TELJES-PÁROSÍTÁS$ viszonyát ismerjük a $co \mathcal{NP}$ nyelv osztályhoz: $TELJES-PÁROSÍTÁS \in co \mathcal{NP}$ Az indoklás lényege a Tutte-tétel: Ha G -ben nincs teljes párosítás, az ekvivalens azzal, hogy G -ben van Tutte-akadály.

Vegyük a következő nondeterminisztikus Turing-gépet: A tanúszalagra egy lehetséges T akadályt írunk. A gép ellenőrzi, hogy ez valóban akadály: $G - T$ komponenseit meghatározza, mindegyik komponensnek megszámlolja csúcsait és a páratlan elemszámú komponensek számát összehasonlítja $|T|$ -mal. Ha a páratlan pontszámú komponensek száma a nagyobb, akkor ELFOGAD, különben ELVET. Tutte-tétele éppen azt állítja, hogy pontosan azon gráfokra vana elfogadó futás (azokat fogadjuk el nondeterminisztikus értelemben), amelyek nem tartoznak a $TELJES-PÁROSÍTÁS$ nyelvhez.

- Az Edmonds-algoritmus Turing-gépen történő megvalósítás és analízise adja, hogy $TELJES-PÁROSÍTÁS \in \mathcal{P}$.

Definíció. $PÁROSÍTÁS = \{[(G, k)] : G\text{-nek létezik } k \text{ elemű párosítása}\}$.

A párosítások kérdése természetes módon egy optimalizációs problémához vezet. Azaz minden G gráf esetén szeretnénk tudni/kiszámítani a legnagyobb párosításának méretét. Esetleg szeretnénk meghatározni egy legnagyobb méretű párosítást. A fenti döntési feladat mindkettő lényegét megfogja. Ha azt hatékonyan meg tudjuk oldani, akkor a legnagyobb párosítás mérete egyszerű bináris kereséssel adódik. Ha a legnagyobb párosítás méretét meg tudjuk határozni, akkor addig hagyhatunk el éleket egy gráfból míg ez a paraméter (értéke legyen ℓ) nem változik. Ha már nem tudunk tovább éleket elhagyni a paraméter változtatása nélkül, akkor gráfunk éppen ℓ függetlenül él, egy optimális párosítás az eredeti gráfban.

Példa. A PÁROSÍTÁS nyelvre is felhasználhatóak a fent felsorolt érvek és módszerek (Edmonds-algoritmussal bezárólag). A Tutte-tételnél a Berge-formula alkalmasabb a $co\mathcal{NP}$ -hez tartozás igazolásához. Kapjuk, hogy $PÁROSÍTÁS \in \mathcal{EXPTIME}, \mathcal{PSPACE}, \mathcal{NP}, co\mathcal{NP}, \mathcal{P}$.

Definíció. Legyen $V = \{x_1, \dots, x_n\}$ egy változó halmaz. A literálok halmaza: $L = V \cup \{\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n\} = V \cup \bar{V}$. Egy C diszjunktív klóz: $C \subset L$. Például $\{x_1, x_2, \bar{x}_5\}$, amit általában diszjuncióval összekapcsolva írunk fel: $C = x_1 \vee x_2 \vee \bar{x}_5$. Egy φ konjunktív normálformájú formula (röviden φ egy CNF), ha diszjunktív klózok egy halmaza. A klózokat általában konjuncióval kötjük össze. Egy példa CNF formulára:

$$\varphi = (x_1 \vee x_2 \vee \bar{x}_5) \wedge (x_1 \vee \bar{x}_6 \vee \bar{x}_7) \wedge (x_2 \vee \bar{x}_3 \vee x_4) \wedge (x_5 \vee x_6 \vee x_7).$$

$\kappa : V \rightarrow \{0, 1\}$ a változók egy kiértékelése. Ez könnyen kiterjeszthető a literálok egy kiértékelésére, diszjunktív klózok kiértékelésére (egy klóz értéke 1, ha valamelyik literáljának 1 az értéke), majd CNF formulák kiértékelésére (egy CNF formula igaz értékű, ha mindegyik klóza igazzá értékelődik). Igazából tetszőleges ítéletkalkulusbeli formula kiértékelését definiálhatjuk a fenti módon.

φ kielégíthető, ha van olyan $V \rightarrow \{0, 1\}$ kiértékelése a változóknak, ami φ -t igazzá teszi (értéke 1 lesz).

Definíció. $SAT = \{[\varphi] : \varphi \text{ kielégíthető}\}$.

Példa. Csak egy állítást igazolunk: $SAT \in \mathcal{NP}$. Valóban: Legyen egy nem-determinisztikus Turing-gép tanúszalagjának tartalma egy $V \rightarrow \{0, 1\}$ kiértékelés. A gép terjessze ezt ki φ -re. Ha az 1 értéket kapja ELFOGAD, ha nem, akkor ELVET állpottal álljon le. A fenti gép nyilván polinomiális és az állítást igazolja.

Definíció. LP-SAT a következő nyelv

$$\{[(A, b)] : A \in \mathbb{Z}^{\ell \times n}, b \in \mathbb{R}^\ell, \text{ van olyan } x \in \mathbb{R}^n, \text{ hogy } Ax \preceq b \text{ teljesüljön,}\}$$

ahol $y \preceq y'$ azt jelenti, hogy az n dimenziós vektorok mindegyik komponensében y' legalább olyan nagy mint y .

Példa. Az LP-SAT probléma a lineáris programozás optimalizálási feladatát megfogó döntési feladat.

- LP-SAT $\in \mathcal{NP}$. A nyelvhez tartozást egy lineáris egyenlőtlenségrendszer megoldhatósága adja. Könnyű látni, hogy ha az egyenletrendszer megoldható, akkor van racionális megoldás is, azaz kódolható megoldás. Az is nyilvánvaló, ha a tanúszalag egy lehetséges x_0 megoldást tartalmaz, akkor a gép ellenőrizheti, hogy $Ax \preceq b$ teljesül-e. Ennek időigénye nyilván polinomiális $[(A, b, x_0)]$ hosszában. Ez azonban nekünk kevés. Az kell, hogy ez ellenőrizhető legyen $[(A, b)]$ hosszának polinomja által korlátolt időben. Azaz, ha lineáris egyenletrendszerünk megoldható, akkor van az input hosszában kezelhető méretű megoldás is. Ez igaz, bizonyítás nélkül a következő lemmában foglaljuk össze a szükséges állítást.

1. Lemma. *Ha létezik megoldás, azaz jó tanú, akkor létezik olyan is, amely $[(A, b)]$ hosszában legfeljebb polinomiális méretű.*

- LP-SAT $\in co \mathcal{NP}$. Ez a Farkas-lemmából következik.

2. Lemma (Farkas-lemma). *Ha A egy $\ell \times n$ -es mátrix, és $b \in \mathbb{R}^\ell$, akkor az $Ax \preceq b$ egyenletrendszer megoldhatatlansága esetén van olyan $y \in \mathbb{R}_{\geq 0}^\ell$, hogy $y^T A \succeq 0$ és $y^T b = -1$.*

Az egyik irány nyilvánvaló: Megfelelő y nem-negatív súlyokat ad, amelyekkel súlyozva a kiinduló egyenletrendszerünket kapjuk, hogy $0 \leq -1$. Ha lenne megoldás, akkor ellentmondást vezetünk volna le, azaz egyenletrendszerünk nem megoldható. A Farkas-lemma nehéz része a fordított irány.

A lemma alapján könnyen adódik a $co \mathcal{NP}$ -hez tartozás: Egy nem-determinisztikus-gép a Farkas-lemmabeli y -t írja a tanúszalagjára és ellenőrzi a lemma állítását. Amennyiben van ELFOGADÓ futás kapjuk, hogy egyenletrendszerünk nem megoldható, azaz LP-SAT nyelv komplementeréből van.

- LP-SAT $\in \mathcal{P}$. A gyakorlatban nagyon jól működő szimplex módszer ezt nem bizonyítja. Azonban Khachian ellipszoid módszere ezt igazolja. Az eredmény 1979-ben született, amikor is a New York Times címlapjára került.

Definíció. PRÍM-TESZT = $\{[n] : n \text{ prím}\}$.

Példa. • PRÍM-TESZT $\in co \mathcal{NP}$ egyszerű: egy nem-determinisztikus Turing-gép egy m osztót írjon a tanúszalagra. Ha a tanúszalag tartalmaz 2 és $n - 1$ között van és osztja n -et, akkor ELFOGAD állpottal állunk le, különben ELVET állpottal. Gépünk nyilván polinomiális és az összetett számokat fogadja el (PRÍM-TESZT komplementer halmaza).

- PRÍM-TESZT $\in \mathcal{NP}$ már nem olyan egyszerű, Pratt igazolta 1975-ben.
- PRÍM-TESZT $\in \mathcal{P}$ az Agrawal—Kayal—Saxena-algoritmus egy következménye.

Megjegyzés. A PRÍM-TESZT nyelv nem fogja meg a prím tényező felbontást megkeresését kitűző számítási feladatot. Az erre szolgáló döntési feladat: FAKTORIZÁCIÓ = $\{[(n, t)] : n\text{-nek van } t\text{-nél kisebb valódi osztója}\}$. Erről nem ismert, hogy \mathcal{P} -hez tartozik-e. Általában nehéznek gondolják. Korunk több titkosító algoritmus esetén az, hogy megbízunk benne, ezen a hiten alapul.

Definíció. ELÉRHETŐSÉG = $\{[(\vec{G}, s, t)] : \text{létezik } st \text{ irányított út } \vec{G}\text{-ben}\}$.

Példa. A fenti nyelv nagyon sok helyen nagyon fontos szerepet játszik (egyszerűsége ellenére). Lássuk az alapalgoritmusokat és az általuk bizonyított hozzátartozást egy bonyolultsági osztályhoz.

- ELÉRHETŐSÉG $\in \mathcal{P}$. A legtöbb bejárás algoritmus (például mélységi, szélességi keresés) irányított gráfokra vonatkozó változata polinomiális idejű megoldást ad.
- ELÉRHETŐSÉG $\in \mathcal{NL}$. Az \mathcal{NL} -beliséget bizonyító Turing-gép csupán két csúcst nevet és egy számlálót tárol. $|V(G)| = n$ a számláló határszáma, ha a számláló ennél több lesz, megszakítjuk a gép futását és NEM-STIMMEL állapotot adunk ki. A számláló egy irányított séta által meglátogatott csúcscok

számát tárolja, ha ennyi lépésből nem érjük el a kijelölt csúcst, akkor az nem érhető el a kiindulási helyről.

A Turing-gépet a nemdeterminisztikus gépek első definíciójával konstruáljuk. A gép az alábbi műveletsort hajtja végre a (G, a, z) inputon.

1. bemásolja a -t a munkaszalagra
2. a számlálót 0-ra állítja
3. a mögé bemásolja v -t, a következőnek elért csúcst a munkaszalagra
4. ellenőrzi, hogy létezik-e \vec{av} él. Amennyiben nem, úgy NEM STIMMEL eredményt, ad, ha igen, akkor az a csúcs helyére bemásolja a v -t, 1-gyel megnöveli a számlálót
5. a számlálót összehasonlítja n -nel
6. ha a számláló nagyobb mint n , akkor a gép NEM STIMMEL eredménnyel leáll
7. ha a számláló nagyobb mint n , akkor megnézi, hogy a eredeti helyén álló csúcs z -e. Ha igen, akkor ELFOGAD állapottal leáll. Ha nem, akkor megismétli a harmadik lépést.

Nyilván az algoritmus tárigénye $3 \cdot \lceil \log_2 |V| \rceil$, amellyiben bináris ábécé-t használunk. Az is egyszerűen látszik, hogy pontosan az elfogadandó inputok esetén van ELFOGAD állapotba vezető futás, akkor egy \vec{az} út pontjait kell sorban meg-tippelni a gépnek a harmadik lépések során.

- ELÉRHETŐSÉG $\in \cup_{\alpha \in \mathbb{N}} \mathcal{SPACE}(\alpha \log^2 n) = \mathcal{SPACE}(\log^2 n)$. Ezt a következő rekurzív algoritmus bizonyítja.

Savitch-algoritmus:

KORLÁTOZOTT-ELÉRHETŐSÉG($x, y, 2^\ell$):

// Adott x és y csúcsok esetén teszteli, hogy van-e köztük legfeljebb 2^ℓ lépéses
// séta. A sétára gondolhatunk úgy, mint egy „lusta” séta. Minden lépésnél
// két lehetőségünk van: vagy egy szomszédba mozgunk, vagy maradunk.

Ha $\ell = 0$, akkor teszteljük, hogy $x = y$ vagy \vec{xy} egy él. Ha a teszt sikerül, akkor ELFOGAD állapottal, különben ELVET állpottal leállunk.

Ha $\ell > 0$, akkor

Összes $k \in V$ esetén

// k a lusta séta középső pontja, azaz x -ből k -ba $2^{\ell-1}$ lusta lépés vezet és k -ból

// y -ba is $2^{\ell-1}$ lusta lépés vezet. Az összes lehetőséget végigpróbáljuk.

KORLÁTOZOTT-ELÉRHETŐSÉG($x, k, 2^{\ell-1}$)

ha NEM, akkor következő k

ha IGEN, akkor

KORLÁTOZOTT-ELÉRHETŐSÉG($k, y, 2^{\ell-1}$)

ha IGEN, akkor ELFOGAD állapot és leáll

ha NEM, akkor következő k

Ha V kimerül, akkor ELVET állapottal leáll.

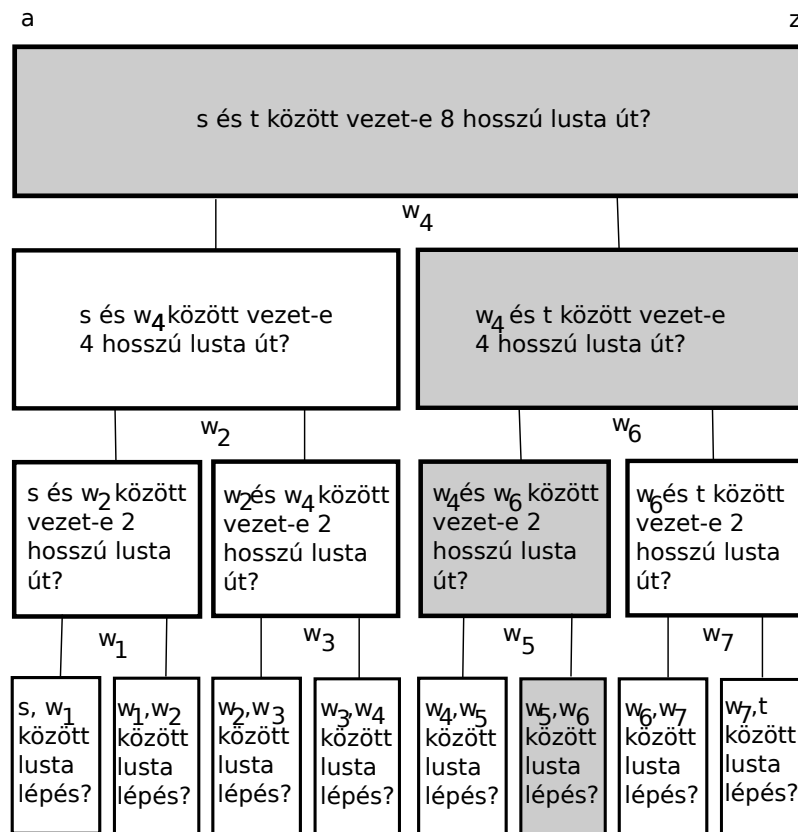
A fenti algoritmus $\ell = \lceil \log |V(G)| \rceil$ paraméterrel futtatva megoldja az elérhetőséget. Az algoritmus a következő tétellel Savitch nevéhez fűzhető.

3. Tétel (Savitch-tétel). *A fenti rekurzív algoritmus Turing-gépen megvalósítható úgy, hogy minden konfigurációban a munkaszalagon legfeljebb ℓ (a rekurzió mélysége sok) darab szakaszt írunk, ahol egy szakasz hossza $\mathcal{O}(\log |V|)$ (véges sok csúcs tárolására alkalmas hely).*

A pontos megvalósítást nem végezzük el. A tétel azonban adja a bizonyítandót.

2. APPENDIX: Savitch-algoritmus implementációja Turing-gépen

A rekurzióban felmerülő kérdéseket struktúráját egy fával reprezentálhatjuk. A fa gyökere az ELÉRHETŐSÉG probléma, azaz az, hogy van-e 2^ℓ hosszú lusta séta? Minden $p=(u\text{-ből } v\text{-be vezet-e } 2^\ell \text{ hosszú lusta séta})$ probléma két részfeladatra bomlik: Egy középső w csúcsra $p_{bal}(w)=(\text{vezet-e } u\text{-ból } w\text{-be } 2^{\ell-1} \text{ hosszú lusta séta})$, illetve $p_{jobb}(w)=(\text{vezet-e } w\text{-ből } v\text{-be } 2^{\ell-1} \text{ hosszú lusta séta})$ a p probléma két részfeladata. A két feladat egymás *testvére*.



1. ábra. Az ábrán $|V| = 8$ esetén látjuk, hogy elfogadó futás esetén milyen részfeladatokat kell megoldani/ellenőrizni. A részfeladatok egy gyökeres bináris fában foglalhatók össze. A munkaszalag tartalma mindig egy feladat (csúcs a fában) a gyökérhez vezetett úttal együtt. Egy példát kiemeltünk sötétítéssel.

Egy új p problémának (ha $\ell \neq 0$) — amennyiben jelöltünk van egy w középső csúcsra — két gyerek-problémája lesz. Ha mindkettőt igenlően eldöntöttük, akkor tudjuk, hogy p is igaz. Ha valamelyikre nemleges a válasz, akkor a w rossz középső csúcs p -re. A V csúcshalmaz elemeit felsoroljuk, a lehetséges középső csúcsok eszerint a sorrend szerint következnek. Az aktuális w -nél először a bal-gyerek kerül a munkaszalagra. Eleinte a munkaszalag tartalmaz csak bővül amíg fánkban egy levélhez nem jutunk.

A levélnek megfelelő probléma könnyen ellenőrizhető (akár plusz munkaszalag-igény nélkül, csak az input olvasásával).

- Ha a bal-gyerek problémája IGENlően dől el, akkor a jobb-gyerek feladatával felülírjuk.
- Ha a bal-gyerek problémája NEMlegesen dől el, akkor w rossz jelölt volt. A feladatot töröljük a munkaszalagról és az apafeladattal foglalkozunk.
 - A következő w -re térünk át, azt mondjuk w -t *léptetjük*. A továbbiakat a fenteik alapján folytatjuk.
 - Ha nincs rákövetkező w (azt monjuk a megfelelő középső csúcs *kimerült*), akkor tudjuk, hogy p -re/az apafeladatra NEMleges a válasz. Töröljük a munkaszalagról és a továbbiakat a fenteik alapján folytatjuk.
- Ha a jobb-gyerek problémája IGENlően dől el, tudjuk, hogy p -re/az apafeladatra IGENlő a válasz. Töröljük a munkaszalagról és a továbbiakat a fenteik alapján folytatjuk.
- Ha a jobb-gyerek problémája NEMlegesen dől el, akkor w rossz jelölt volt. A feladatot töröljük a munkaszalagról és az apafeladattal foglalkozunk, ugyanúgy mint fentebb.

A munkaszalag tartalmaznak szervezése/felülírásának szabályai (idegen szóval update-szabály) megköveteli, hogy minden problémánál tudjuk, hogy ő bal vagy jobb gyerek. Ezt érdemes a probléma leírásába befoglalni (habár az apaproblémával összevetve ez ki is olvasható a tömörebb kódolásból). A fenti update-szabályoknak van egy szokásos értelmezése/interpretációja: A problémákat egy *veremben* tároljuk. A verem szó azért jogos, mert csak a verem tetején lévő feladatot látjuk, amit olvashatunk, kivehetünk a veremből, vagy rápakolhatunk. Fent éppen egy ilyen verem kezelési útmutatóját írtuk le. A verem tartalma (ez lesz amunkaszalagon) mindig egy gyökérből induló út csúcsai. Ahogy a gyökérből indulva végigmegyünk az úton, a veremben növekvő magasságban lesznek a feladatok. A verem tetején lévő probléma az út végén lévő csúcsnak felel meg.

Ha V elemei 0-1 sorozatokkal van kódolva ($\mathcal{O}(\log |V|)$ hosszúakkal) és a sorozataink kódjainak lexikografikus rendezésében az első $|V|$ darabot vesszük csúcskódnak, akkor a LÉPTETÉS lépés lehet eggyel való növelés, a KIMERÜLÉS tesztelése pedig az utolsó csúcs kódjának és a legnagyobb kódnak az összehasonlításából adódik. A leállási szabályok: Ha a gyökér-feladatot igenlően válaszoljuk meg, akkor gépünk ELFOGAD állapottal megáll. Ha a gyökér-feladat középső w csúcsa kimerül, akkor a gépünk ELVET állapottal megáll. A konstruált gép nyilván az ELÉRHETŐSÉG nyelvet fogadja el.

Az átmeneti függvény leírását (a munka-ábécé, állapothalmaz választását beleértve), azaz a technikai részletek kidolgozását nem végezzük el. A programozásban jártas hallgató elvégezheti. Könnyen ellenőrizhető, hogy a munkaszalag tartalma legfeljebb ℓ probléma leírása, amelyek mindegyike két csúcs kódja, egy $k \leq \ell$ paraméter, és egy bit (apjának — amennyiben nem a gyökér — bal vagy jobb gyereke). A teljes tárigény $\mathcal{O}(\ell \cdot \log n) = \mathcal{O}(\log^2 n)$.