Langages Formels, Calculabilité, Complexité

Mickaël Thomazo
Lucas Larroque

19 avril 2024


1794
ENS
ÉCOLE NORMALE
SUPÉRIEURE
PSL

Table des matières

1 Théorie des Langages Formels **5**
- 1.1 Langages Réguliers . . . 5
  - 1.1.1 Langages, Automates, RegExp, Monoïdes finis . . . 5
- 1.2 Quotients et Automates Minimaux . . . 7
  - 1.2.1 Lemme de Pompage . . . 7
  - 1.2.2 Langages Quotients . . . 7
- 1.3 Logique Monadique . . . 8
  - 1.3.1 Langages et Logique . . . 8
- 1.4 Langages Algébriques . . . 10
  - 1.4.1 Limites des Langages Réguliers . . . 10
- 1.5 Automates à Pile . . . 13
  - 1.5.1 Définitions . . . 13
  - 1.5.2 Équivalence avec les CFG . . . 13

2 Calculabilité **15**
- 2.1 Machines de Turing . . . 15
  - 2.1.1 Définitions . . . 15
  - 2.1.2 Limites - 1ère Partie . . . 16
- 2.2 Indécidabilité . . . 17
  - 2.2.1 Problèmes Indécidables . . . 17

3 Complexité **19**
- 3.1 Classes de Complexité . . . 19
  - 3.1.1 Temps d'un Calcul et Premières Classes . . . 19
- 3.2 NP-Complétude . . . 20
  - 3.2.1 NP-Complétude . . . 20
- 3.3 Précisions sur la Complétude . . . 21
  - 3.3.1 Précision sur la complétude . . . 21
  - 3.3.2 Oraclicité . . . 21
- 3.4 Classes en Espace . . . 22
  - 3.4.1 Définition de PSpace, NPSpace, NL, L . . . 22
  - 3.4.2 PSpace-complétude . . . 23
  - 3.4.3 Théorème de Savitch . . . 23
  - 3.4.4 Liens à PSpace . . . 23

Chapitre 1

Théorie des Langages Formels

1.1 Langages Réguliers

1.1.1 Langages, Automates, RegExp, Monoïdes finis

Définition 1.1.1: Premières Notations

- *alphabet* un ensemble fini Σ de lettres.
- *mot* une suite finie de lettres.
- *langage* un ensemble de mots

Définition 1.1.2: Automate

On appelle *automate sur l'alphabet* Σ un graphe orienté dont les arêtes sont étiquetées par les lettres de l'alphabet Σ
Formellement, c'est un quadruplet $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ ou :

- Q est un ensemble fini d'états
- Σ est un alphabet
- $I \subseteq Q$
- $F \subseteq Q$
- $\delta : Q \times \Sigma \to 2^Q$

Un calcul de $\mathcal{A}$ sur $w = a_0 \dots a_n$ est une séquence $q_0 \dots q_n$ telle que $q_0 \in I,\ \forall i \geq 1,\ q_i \in \delta(q_{i-1}, a_i)$
On appelle Langage reconnu par $\mathcal{A}$ l'ensemble $\mathcal{L}(\mathcal{A}) = \{w \in \Sigma^* \mid \exists q_0 \dots q_n$ calcul de $\mathcal{A}$ sur w où $q_n \in F\}$
On dit que $\mathcal{A}$ est déterministe si :

- $\forall q, a, |\delta(q, a)| \leq 1$
- $|I| = 1$

Définition 1.1.3: Expression Régulière

Une expression régulière est de la forme :

- $a \in \Sigma$
- $\varnothing$
- $r + r$ ($+$ désigne l'union : $L_1 + L_2 = \{w \in L_1 \cup L_2\}$)
- $r \cdot r$ ($\cdot$ désigne la concaténation : $L_1 \cdot L_2 = \{w_1 w_2 \mid w_1 \in L_1,\ w_2 \in L_2\}$)
- r^* ($*$ désigne l'étoile de Kleene, $L^* = \left\{ \bigodot_{w \in s} w \ \mid \ s \in \bigcup_{n \in \mathbb{N}} L^n \right\}$)

Définition 1.1.4: Automate des Parties

On pose, si $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ est un automate :

- $\hat{Q} = 2^Q = \{q_S \mid S \subset Q\}$
- $\hat{I} = \{q_I\}$
- $\hat{F} = \{q_S \mid S \cap F \neq \varnothing\}$
- $\hat{\delta}(q_S, a) = \{q_{S'}\}$ avec $S' = \bigcup_{q \in S} \delta(q, a)$

Alors, $\hat{\mathcal{A}} = (\hat{Q}, \Sigma, \hat{I}, \hat{F}, \hat{\delta})$ est un automate déterministe reconnaissant $\mathcal{L}(\mathcal{A})$

Démonstration. On procède par double inclusion :

- ($\subset$) On introduit un calcul de $w \in \mathcal{L}(\mathcal{A})$ sur $\hat{\mathcal{A}}$ et on vérifie par récurrence que son dernier état est final.
- On procède de même pour la réciproque.

■

Définition 1.1.5: Reconnaissance par Monoïde

Un monoïde est un magma associatif unifère.
Un morphisme de monoïde est une application $\varphi : (N, \cdot_N) \to (M, \cdot_M)$ telle que :

- $\varphi(1_N) = 1_M$
- $\varphi(n_1 n_2) = \varphi(n_1)\varphi(n_2)$

Un langage L est reconnu par $(M, \times)$ ssi il existe $P \subset M$ tel que $L = \varphi^{-1}(P)$ où φ est un morphisme de Σ^* dans M

Proposition 1.1.1: Reconnaissance par Monoïde

$L \subseteq \Sigma^*$ est reconnu par un automate ssi L est reconnu par un monoïde fini.

Démonstration.

- Soit L reconnu par un monoïde fini $(M, \times)$. Soit φ un morphisme tel que $L = \varphi^{-1}(P),\ P \subset M$. On pose $\mathcal{A} = (M, \Sigma, \{1\}, P, \delta)$ où $\delta(q, a) = q \times \varphi(a)$. Alors, $\mathcal{A}$ reconnaît L.
- Soit $\mathcal{A}$, déterministe, complet, reconnaissant L. Pour $a \in \Sigma$, $a \to \varphi_a : q \in Q \mapsto \delta(q, a)$ induit par induction un morphisme de $(\Sigma^*, \cdot)$ dans $(Q^Q, \circ)$. Alors, avec $P = \left\{ f \in Q^Q \ \mid \ f(i) \in F_{\mathcal{A}} \right\}$. On a défini le monoïde des transitions de $\mathcal{A}$.

■

1.2 Quotients et Automates Minimaux

1.2.1 Lemme de Pompage

Théorème 1.2.1: Lemme de Pompage/Lemme de l'Etoile

Si L est un langage régulier, $\exists n \in \mathbb{N}\ \forall w \in L, |w| \geq n \Rightarrow \exists x, y, z$ tels que :

- $w = xyz$
- $|xy| \leq n$
- $y \neq \varepsilon$
- $\forall n \geq 0, xy^n z \in L$

Démonstration. Faire un calcul de $\mathcal{A}$ sur w tel que $|w| \geq n$. Celui-ci passe deux fois par le même état. ■

1.2.2 Langages Quotients

1.2.2.1 Quotients d'un Langage à Gauche

Définition 1.2.1: Quotient à Gauche

Soit $L, K \subseteq \Sigma^*, u \in \Sigma^*$.
Le quotient à gauche de L par u noté $u^{-1}L$ est : $\{v \in \Sigma^* \mid uv \in L\}$
Le quotient à gauche de L par K, $K^{-1}L$ est $\bigcup_{u \in K} u^{-1}L$

Proposition 1.2.1: Calcul sur les Quotients

- $w^{-1}(K + L) = w^{-1}K + w^{-1}L$
- $(wa)^{-1}L = a^{-1}(w^{-1}L)$
- $w^{-1}(KL) = (w^{-1}K \cdot L) + \sum_{u \in L, v \in \Sigma^* w = uv} v^{-1}L$

1.2.2.2 Quotient d'un Automate à Gauche

Définition 1.2.2: Quotient à Gauche

On définit le quotient à gauche d'un automate par un mot u comme celui obtenu en remplaçant les états initiaux par les résultats d'un calcul de l'automate sur u.

Proposition 1.2.2: Régularité et Quotients à Gauche

Un langage L est régulier si et seulement si il a un nombre fini de quotients à gauche.

Démonstration.

- Un automate reconnaissant L a au plus un quotient par état.
- Posons $A_L = \left(\Sigma, \left\{u^{-1}L \mid u \in \Sigma^*\right\}, I = L = \varepsilon^{-1}L, F =, \delta(w^{-1}L, a) = a^{-1}(w^{-1}L)\right)$
  Par récurrence, le calcul de A_L sur w termine en $w^{-1}L$

■

1.2.2.3 Construction de l'Automate Minimal

Définition 1.2.3: Distinction d'états

Deux états q_1, q_2 sont distingables si : $\exists w \in \Sigma^*, \delta(q_1, w) \in F, \delta(q_2 \notin F)$.

Proposition 1.2.3: Distinction et Quotient à Gauche

q_1 et q_2 sont distingables s'ils n'ont pas même quotient à gauche. Si $\delta(q, a)$ est distingable $\delta(q^{'}, a)$, $q, q^{'}$ sont distingables.
La relation q, q' sont distingables est une relation d'équivalence.

1.3 Logique Monadique

1.3.1 Langages et Logique

1.3.1.1 Objectif

On associe à $w \in \Sigma^*$ une structure D_w et à $L \subseteq \Sigma^*$ une structure φ_L telles que : $w \in L \setminus \{\varepsilon\} \Leftrightarrow D_w \vdash \varphi_L$. On se place dans le cadre de la logique du premier ordre et de la monadique du second ordre.

Définition 1.3.1: Signature et Position

On définit $\mathsf{pos}(w) = \{0, \ldots, |w| - 1\}$. On définit une signature i.e. un ensemble de relations :

$$\begin{aligned} &\forall a \in \Sigma,\ L_a \text{ d'arité } 1 \\ &\leq, \text{ l'ordre strict sur } \mathsf{pos}(w) \end{aligned}$$

On définit alors la structure $D_w = \left(\mathsf{pos}(w), \left\{L_a^{D_w}\right\}_{a \in \Sigma}, <_w\right)$

Remarque 1.3.1.0.1. *On aurait pû remplacer $<_w$ par $succ_w$, mais on perd en expressivité.*

1.3.1.2 Logique du Premier Ordre et Monadique du Second Ordre

Définition 1.3.2: Logique du Premier Ordre

On définit par induction la logique du premier ordre.

- Constantes : $\top, \bot$
- Variables (un alphabet quelconque)
- Si R est une relation d'arité n, t_i des termes : $R(t_1, \ldots, t_n)$
- $\neg\varphi$, $\varphi_1 \wedge \varphi_2$, $\varphi_1 \vee \varphi_2$
- $\forall x, \varphi, \exists\varphi$

On cherche à associer à $\varphi : \exists x,\ (L_0(x) \wedge \forall y(y < x \rightarrow (L_1(y))))$, un langage $L_\varphi = \{w \mid D_w \vdash \varphi\}$.

Définition 1.3.3: Logique Monadique du Second Ordre

Sont des formules :

- $\forall X,\ \varphi$ avec X, variable du second ordre qui a une arité associée.
- $\exists X,\ \varphi$ avec X, variable du second ordre qui a une arité associée.
- $(x_1, \ldots, x_n) \in X$ avec X d'arité n. On trouve aussi une formule pour les graphes qui mettent en relation deux sommets s, t :

On se restreint dans la suite à des variables d'arité 1

On considère un vocabulaire qui contient une relation E ("arêtes d'un graphe"). On représente un graphe par D_G l'ensemble de ses sommets et E^{D_G} l'ensemble des arêtes de ce graphe.

Exemple 1.3.1.1. *On trouve alors une formule pour représenter tous les graphes 3-coloriables :*

$$\begin{aligned}\exists X_1, \exists X_2, \exists X_3 \left(\forall x \left(X_1(x) \vee X_2(x) \vee X_3(x)\right)\right) \\ \wedge \left(\forall x \forall y \left(E(x,y) \to \left(\neg\left(X_1(x) \wedge X_1(y)\right) \wedge \neg\left(X_2(x) \wedge X_2(y)\right) \wedge \neg\left(X_3(x) \wedge X_3(y)\right)\right)\right)\right)\end{aligned} \tag{1.1}$$

Exemple 1.3.1.2. *On trouve aussi une formule pour les graphes qui mettent en relation deux sommets s, t. Il s'agit de trouver une relation close par successeur qui contient s :*

$$\forall R \left([s \in R \wedge \forall x, y, (R(x) \wedge E(x,y)) \to R(y)] \to t \in R\right)$$

Ainsi, on peut en déduire une méthode pour reconnaître le langage d'un automate $\mathcal{A} = (\{0, \ldots, k\}, \Sigma, 0, \Delta, F)$ avec une formule $\varphi_{\mathcal{A}}$ de la monadique du second ordre.

Théorème 1.3.1: Reconnaissance Logique et Régularité

n langage $L = L(\mathcal{A})$ est régulier, si et seulement si il existe une formule $\varphi = \varphi_{\mathcal{A}}$ telle que $\forall w \in L, D_w \vdash \varphi$.

Démonstration. ($\Rightarrow$) On peut obtenir le premier élément d'un mot par la formule $\mathsf{first}(x) = \forall y((x = y) \vee x < y)$. On peut faire de même pour savoir si un couple est composé d'une paire successeur-successeuse de l'automate, ou si x est la dernière lettre.
On sépare les positions d'un mot selon l'état de l'automate depuis lequel on section. Il faut alors vérifier que le premier élément est bien dans un état initial, que toute transition est bien valide, qu'on est dans au moins un état avant chaque lettre, et que la dernière position est bien écrite depuis une transition vers un état acceptant.
On obtient alors, en notant k le nombre d'états, et 0 l'état initial :

$$\begin{aligned}\varphi_{\mathcal{A}} : \exists X_0, \ldots, \exists X_k \Bigg(& \bigwedge_{i \neq j} \forall x,\ \neg\left(X_i(x) \wedge X_j(x)\right) \Bigg) \\ & \forall x\ \ (\mathsf{first}(x) \to X_0(x)) \\ & \forall x, \forall y\ \left(\mathsf{succ}(x,y) \to \bigvee_{(i,a,j) \in \Delta} \left(X_i(x) \wedge L_a(x) \wedge X_j(y)\right)\right) \\ & \forall x\ \left(\mathsf{last}(x) \to \bigvee_{\exists j \in F | (i,a,j) \in \Delta} \left(X_i(x) \wedge L_a(x)\right)\right)\end{aligned} \tag{1.2}$$

($\Leftarrow$) On procède par induction.

— Initialisation : On peut facilement exhiber des automates qui reconnaissent les formules atomiques : $\mathsf{Sing}(X), X \subseteq Y, X \subseteq L_a$.

— Hérédité : On raisonne sur les connecteurs, et on vérifie aisément, par les propriétés de cloture des langages réguliers le résultat. Pour ce qui est de la quantification existentielle, si le langage L défini par $\psi(X_1, \ldots, X_n)$ sur $\Sigma \times \{0,1\}^n$ est reconnu par $\mathcal{A}$. On exhibe un automate reconnu par $\varphi(X_1, \ldots, X_{n-1}) = \exists X_n \psi(X_1, \ldots, X_n)$, il n'a alors plus qu'a trouver une suite de $0-1$ qui définit la n-ième composante additionnelle et fonctionne sur $\Sigma \times \{0,1\}^n$ comme $\mathcal{A}$. Pour le $\forall$, il suffit de prendre la négation du $\exists$

■

1.4 Langages Algébriques

On a déjà vu le type 3 de la hiérarchie de Chomsky : les langages réguliers. On passe aux langages algébriques, ou hors-contexte, définis par des grammaires hors-contextes.

1.4.1 Limites des Langages Réguliers

Le langage $\{a^n b^n \mid n \in \mathbb{N}\}$ n'est pas régulier. On va donc définir une classe de langage plus grande.

1.4.1.1 Grammaires

Définition 1.4.1: Grammaire hors-contexte

Une grammaire hors-contexte est un quadruplet (Σ, V, S, R) où :

- Σ est un alphabet fini
- V est un alphabet fini disjoint de Σ
- $S \in V$ est un axiome
- R une sous partie de $V \times (\Sigma \cup V)^\star$

Définition 1.4.2: Dérivation

On dit que u produit (ou dérive) v en une étape si il existe α, β, X, γ tel que :

- $u = \alpha X \beta$
- $v = \alpha \gamma \beta$
- $X \mapsto \gamma$ est dans R.

On note ceci $u \to v$. On note $u \xrightarrow{k} v$ si u produit v en k étapes et $u \xrightarrow{\star} v$ si il existe un k.

Définition 1.4.3: Langage d'une Grammaire

Si G est une grammaire : $\hat{\mathcal{L}}_G(x) = \left\{ w \in (\Sigma \cup V)^\star \mid x \xrightarrow{\star} w \right\}$ On définit aussi $\mathcal{L}_G(x) = \hat{\mathcal{L}}_G(x) \cap \Sigma^\star$.

Par exemple, pour la grammaire $S \to aSb + \varepsilon$, on a $\hat{\mathcal{L}}_{G_{a^n b^n}} = \{a^n S b^n \mid n \in \mathbb{N}\} \cup \{a^n b^n \mid n \in \mathbb{N}\}$.
Pour les langages de Dyck, on peut les reconnaître par :

$$\begin{array}{ll} S \to & \varepsilon \\ S \to & TS \\ T \to & ({}_1 S)_1 \mid ({}_2 S)_2 \mid \ldots \mid ({}_n S)_n \end{array}$$

Remarque 1.4.1.0.1. *Le langages reconnu par T est le langage de Dyck primitif.*

1.4.1.2 Langages Algébriques et Clôture

On appelle algébrique un langage reconnu par une grammaire algébrique.

Proposition 1.4.1: Propriétés des Langages Algébriques

Langages Réguliers	Langages Algébriques	Preuve pour les langages Algébriques
Clos par Union	Clos par Union	On prend l'union des règles de grammaires : $S \to S_1 \ S_2$, en faisant attention à disjoindre les symboles non-terminaux
Clos par Concaténation	Clos par Concaténation	On prend la concaténation des règles de grammaire : $S \to S_1 \cdot S_2$, en faisant attention à disjoindre les symboles non-terminaux
Clos par Intersubsection	NON Clos par Intersubsection	
Clos par Complémentation	NON Clos par Complémentation	
Clos par Etoile de Kleene	Clos par Etoile de Kleene	$S \to SS_1 \mid \varepsilon$

Théorème 1.4.1: Intersubsection Algébrique-Régulier

Si L_1 est algébrique et L_2 est régulier, alors $L_1 \cap L_2$ est algébrique.

Définition 1.4.4: Forme Normale de Chomsky

Une grammaire $G = (\Sigma, V, S, R)$ est sous forme normale de chomsky si toutes ses règles de grammaire sont de la forme :

- $X \to a$
- $X \to X_1 X_2$
- $S \to \varepsilon$

avec $X \in V$ et $X_1, X_2 \in V \setminus \{S\}$.

Théorème 1.4.2: Normalisation de Chomsky

Pour tout langage algébrique L, il existe G sous forme normale de Chomsky telle que $L_G(S) = L$.

Définition 1.4.5: Accessibilité, Productivité, Utilité

- On dit que x est accessible depuis S s'il existe $\alpha, \beta \in (\Sigma \cup V)^\star$ tels que $S \xrightarrow{\star} \alpha X \beta$.
- On dit que x est productif si il existe $w \in \Sigma^\star$ tel que $X \xrightarrow{\star} w$.
- On dit que x est utile s'il est accessible et productif.

Lemme 1.4.1

Pour toute grammaire G, il existe G' telle que $L(G) = L(G')$ et G' ne contient que des symboles accessibles.

Démonstration. Soit $G^{'}$ obtenue en retirant tous les symboles non accessibles, i.e. on retire n'importe quelle règle qui contient un de ces symboles. Soit une dérivation sur G à partir de S. Par définition de l'accessibilité, c'est une dérivation sur $G^{'}$ à partir de S donc $L(G) \subseteq L(G^{'})$. Puisque toute production de $G^{'}$ est une production de G, on a bien le résultat. ■

Lemme 1.4.2

Pour toute grammaire G, il existe $G^{'}$ telle que $L(G) = L(G^{'})$ ne contient que des symboles utiles.

Démonstration. On marque les variables productives. Par récurrence, on trouve que X est productive si $X \to w$ où w est un mot sur Σ union l'ensemble des variables productives.
En prenant $V^{'}$ l'ensemble des variables productives de G, $R^{'} = R \cap V^{'} \times \left(\Sigma \cup V^{'}\right)^{\star}$. On a bien le résultat par les mêmes arguments que ci dessus. ■

Preuve du théorème sur la FNC 1.4.2. On utilise, dans cet ordre, 1.4.2 puis 1.4.1, pour se ramener à n'avoir que des états utiles.
Puis, on introduit de nouvelle règles :

(TERM) On introduit de nouveaux terminaux : Si $X \to aXb$, on écrit :
- $X \to N_a X N_b$
- $N_a \to a$
- $N_b \to b$

(INIT) On introduit un nouvel axiome : $S^{'} \to S$

(BIN) On simplifie la règle : $X \to X_1\ X_2\ \ldots\ X_n$ pour $n \geq 3$. On introduit $X_2^{'}, \ldots, X_n^{'}$ de nouveaux non-terminaux et les règles :
- $X \to X_1\ X_2^{'}$
- $\forall i, X_i^{'} \to X_i\ X_{i+1}^{'}$

(ε) On simplifie $X_1 \to X\ X_2\ X\ X_3\ X$ en introduisant à la place :
- $X_1 \to X\ X_2\ X\ X_3$
- $X_1 \to X\ X_2\ X_3\ X$
- Et ainsi de suite pour chaque règle où on peut choisir $X = \varepsilon$.

(UNIT) On va simplifier $X \to Y$, en remplaçant toute apparition de X dans une expression par Y.

En choisissant correctement l'ordre des règles, on a bien le résultat. ■

Preuve du théorème sur l'Intersubsection 1.4.1. On se donne une grammaire $G = (\Sigma, S, V, R)$ produisant L_1 et un automate $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ reconnaissant L_2.
On passe notre grammaire G sous forme normale de Chomsky, i.e. les productions de G sont sous la forme :
- $S \to \varepsilon$
- $X \to X_1\ X_2$
- $X \to a$

On va construire une grammaire et des terminaux $(X_{p,q})_{\forall X \in V, p \in Q, q \in Q}$ tel que : $\mathcal{L}(X_{p,q}) = \mathcal{L}(X) \cap \mathcal{L}_2(p \to q)$. On introduit les règles :
- Si $X \to a \in R$, $X_{p,q} \to a$ si et seulement si $\delta(p, a) = q$.
- Si $X \to X_1\ X_2 \in R$, $\forall p, q, q', X_{p,q} \to X_{p,q'}\ X_{q',q}$.
- On introduit un nouvel axiome $S^{'}$ par $S^{'} \to S_{p,q}$ pour tous p, q.

On a bien défini une grammaire $G^{'}$.
Soit $w \in L_1 \cap L_2$. Si $w = \varepsilon$, c'est bon. Sinon, on a alors un parmi :
- $S \to a$ et un état final F sur lequel un calcul sur w dans $\mathcal{A}$ termine, d'où $S^{'} \to S_{I,F}$ dans $G^{'}$ par construction. D'où $S_{I,F} \to a$ car $\delta(I, a) = F$, car $a \in L_2$.

- $S \to X_1\ X_2$, avec $X_1 \to w_1$ et $X_2 \to w_2$. $\mathcal{A}$ passe de i à q_1 en lisant w_1 puis que q_1 à F en lisant w_2 : $S \to X_{1_{i,q_1}}\ X_{2_{q_1,F}}$.

On obtient alors bien le résultat par induction. ■

Définition 1.4.6: Arbre de Dérivation

On appelle arbre de dérivation un arbre étiqueté par $(\Sigma \cup V)$ tel que :

- La racine est étiquetée par S
- Si un noeud étiqueté par X a k enfants étiquetés par $a_1, \ldots, a_k$ éléments de $(\Sigma \cup V)$, alors $X \to a_1\ \cdots\ a_k \in R$. Le mot associé est la concaténation des étiquettes des feuilles.

Une grammaire est dite ambigue lorsqu'il existe un mot qui possède au moins deux arbres de dérivation syntaxique possible. Un langage est innéramment ambigu si toute grammaire qui le reconnaît est ambigu.

1.5 Automates à Pile

1.5.1 Définitions

Définition 1.5.1: Automate à Pile

Un automate à pile est un septuplet

$$A = (Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, Z_0, F)$$

où

- Q est un ensemble fini non vide d'états
- Σ est un alphabet de symboles d'entrée
- Γ est un alphabet de symboles de pile
- q_0 est l'état initial
- Z_0 est le symbole de haut de pile initial
- $F \subseteq Q$ est un ensemble d'états finaux
- $\delta : Q \times (\Sigma \cup \{\varepsilon\}) \times \Gamma \longrightarrow \mathcal{P}_F\left(Q \times \Gamma^*\right)$ est une fonction dite de transition

À un instant, on a besoin de trois choses pour décrire l'automate : son état, ce qu'il reste sur la bande d'entrée, le contenu de la pile.

Définition 1.5.2: Descripteur Instantané

Soit A un automate à pile. Une description instantanée de A est un élément de $Q \times \Sigma^* \times \Gamma^*$. Un descripteur instantané initial est un élément de $\{q_0\} \times \Sigma^* \times \{Z_0\}$.

<++>

1.5.2 Équivalence avec les CFG

Chapitre 2

Calculabilité

2.1 Machines de Turing

2.1.1 Définitions

2.1.1.1 Décision

Définition 2.1.1.1 (Problèmes de Décision)**.** *Un problème de décision est un langage $L \subseteq \Sigma^\star$ sur l'alphabet Σ.*

Exemple 2.1.1.1. *On écrit un problème sous cette forme :*

- *Entrée : Un graphe non orienté G*
- *Sortie : Vrai ssi G est 3-coloriable*

Passer d'une forme à l'autre est un problème d'encodage.

2.1.1.2 Machine de Turing Déterministe à une Bande

Prenons $L = \{w\#w \mid w \in \{0,1\}^\star\}$. Une machine de Turing contient une mémoire, qu'on représente par une bande, et une tête de lecture et d'écriture, qui peut accéder à une case, et la remplir ou d'une lettre, ou d'un blanc. Ici, par exemple, on peut lire le premier caractère à gauche, s'en souvenir, l'effacer, lire le premier caractère à droite, le comparer au caractère lu à gauche, s'arrêter si c'est différent, l'effacer et continuer sinon...

Définition 2.1.1.2 (Machine de Turing)**.** *Une machine de Turing est un uplet $(Q, \Sigma, \Sigma \subseteq \Gamma, \delta, q_0, q_{accept}, q_{reject})$ où :*

- *Q est un ensemble d'états*
- *Σ est un alphabet*
- *Γ est un alphabet (caractères sur la bande)*
- *$\delta : Q \times \Gamma \to Q \times \Gamma \times \{\leftarrow, \rightarrow\}$ est une fonction de transition.*
- *$\in \Gamma \setminus \Sigma$ est un symbole blanc.*

Une configuration $w_1 q w_2$ où $w_1, w_2 \in \Gamma^\star$, $q \in Q$.

Définition 2.1.1.3. *La configuration initiale est $q_0 w$. Une configuration acceptante est $w_1 q_{accept} w_2$ et une configuration rejetante est $w_1 q_{reject} w_2$.*
Si on est dans une configuration $w_1 a q b w_2$, on utilise donc la transition $\delta(q, b) = q', b' \leftarrow$, et on atterit dans la configuration $w_1 q' a b' w_2$. On note cela $w_1 a q b w_2 \vdash w_1 q' q b' w_2$.

Définition 2.1.1.4. $\mathcal{L}(T) = \{w \in \Sigma^* a \mid \exists C_{accept}, q_0 w \vdash^* C_{accept}\}$

Remarque 2.1.1.0.1. *Si à un moment, il n'y a plus de transition possible, cela revient à rejeter le résultat.*

Définition 2.1.1.5. *Soit M une machine de Turing, on dit que : M décide L si :*

- *Tout calcul est fini*
- $\mathcal{L}(M) = L$

M reconnaît L si $\mathcal{L}(M) = L$.
L est décidable (récursivement énumérable) s'il existe une TM qui décide (reconnaît) L.

2.1.1.3 Extensions

On peut avoir plusieurs bandes, mais cela n'apporte pas d'expressivité.

Définition 2.1.1.6 (Machines de Turing non-déterministes)**.** *C'est une machine de Turing pour laquelle $\delta : Q \times \Gamma \to 2^Q \times \Gamma \times \{\leftarrow, \rightarrow\}$*

Proposition 2.1.1.1. *Le non-déterminisme n'apporte pas d'expressivité.*

Démonstration. On fait un BFS sur l'arbre des calculs possibles, sur une TM avec 3 bandes. ■

2.1.1.4 Machine de Turing Universelle

Définition 2.1.1.7 (Machine de Turing Universelle)**.** *Une TM universelle est une machine qui permet de simuler, étant donné un encodage, une machine de Turing.*

On peut par exemple encoder une TM $(Q, \Sigma, \Gamma, \delta, q_0, q_{accept}, q_{reject})$ et un encodage $\langle w \rangle$ d'un input sur une bande par le code :

$$|Q|_{binaire} \# |\Sigma| \# \ldots \# |\Gamma| \# a, q, a^{'}, q^{'}, \rightarrow, \#, \ldots, \langle w \rangle$$

On se donne ensuite une seconde bande sur laquelle on va effectuer les calculs.

2.1.2 Limites - 1ère Partie

2.1.2.1 indécidabilité

En réalité, tous les langages ne sont pas décidables :

Proposition 2.1.2.1. *Le langage $A_{TM} = \{\langle M \rangle, \langle w \rangle \mid M \text{ accepte } w\}$ n'est pas décidable.*

Démonstration. S'il était décidable, soit D une TM qui décide A_{TM}. Soit $D^{'}(\langle M \rangle)$ telle que si $D(\langle M \rangle, \langle M \rangle)$ accepte, $D^{'}$ rejette et si $D(\langle M \rangle, \langle M \rangle)$ rejette, $D^{'}$ accepte. Alors, $D^{'}(\langle D^{'} \rangle)$ accepte si et seulement si il rejette. Contradiction. ■

Proposition 2.1.2.2. *Le problème de l'arrêt $H_{TM} = \{\langle M \rangle \mid M \text{ s'arrête sur le mot vide}\}$ est indécidable.*

2.1.2.2 Propriétés de Langages

Définition 2.1.2.1. *Une propriété de langage est un ensemble $\mathcal{P}$ de codes de machine de Turing, tq $\forall M_1, M_2$, $\langle M_1 \rangle \in \mathcal{P} \wedge \mathcal{L}(M_1) = \mathcal{L}(M_2) \Leftrightarrow \langle M_2 \rangle \in \mathcal{P}$.*
Une propriété est non triviale si : $\exists M_1,\ \langle M_1 \rangle \notin \mathcal{P}$ et $\exists M_2,\ \langle M_2 \rangle$.

Proposition 2.1.2.3 (Réduction de Turing)**.** *Supposons que A décide L. Pour décider $L^{'}$, on construit B utilisant A comme sous-outil. Alors :*

- *Si L est décidable, $L^{'}$ est décidable*
- *Si $L^{'}$ est indécidable, L est indécidable*

On a construit : $f : \Sigma_L \to \Sigma_{L'}$ telle que $w \in L \Leftrightarrow f(w) \in L^{'}$.

2.2 Indécidabilité

2.2.1 Problèmes Indécidables

2.2.1.1 Théorème de Rice

Théorème 2.2.1.1 (Rice)**.** *Toute propriété de langage non triviale est indécidable.*

Démonstration. Supposons que $M_\varnothing \notin P$ avec $L(M_\varnothing) = \varnothing$. Soit M_1 tel que $\langle M_1 \rangle \in P$. On cherche $M_{M_1,M,x}$ de langage $L = \varnothing$ si M ne reconnait pas X, $L(M_1)$ sinon. On la définit ainsi, en notant Y l'entrée :

- On simule M sur X.
- Si M rejette X, on rejette Y.
- Sinon, on simule M_1 sur Y.

■

2.2.1.2 Problèmes des Correspondances de Post

Définition 2.2.1.1. *On appelle une tuile un objet de la forme :* $\begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix}$ *où* $u_1, v_1 \in \Sigma^\star$

Définition 2.2.1.2 (PCP)**.** *Etant données plusieurs tuiles, on cherche à les concaténer pour obtenir la même suite de lettres en haut de la tuile et en bas. On définit aussi le MPCP, un problème modifié où on fixe la première tuile.*

Définition 2.2.1.3 (Mot)**.** *Le problème du mot consiste à renvoyer vrai si et seulement si une machine accepte un mot.*

Proposition 2.2.1.1. *Le problème PCP est indécidable.*

Démonstration.

1. On réduit d'abord PCP à $MPCP$: On rajoute un symbole hors de l'alphabet considéré avant chacune des lettres des u_i, autour des lettres de v_1 et après les lettres de $v_i, i \geq 2$. On rajoute de plus une tuile de la forme $\begin{bmatrix} \$\$ \\ \cdot\$ \end{bmatrix}$.
2. On réduit maintenant $MPCP$ à PCP : On construit des tuiles ainsi
   - La première paire $u_1 = \$q_0w\$$ et $v_1 = \$$
   - Une paire $u_a = a$ et $v_a = a$ pour tout $a \in \Gamma$ pour recopier cette lettre
   - Une paire $u = \$$, $v = \$$ pour passer à la configuration suivante
   - Une paire $u = \$$ et $v = \#\$$ pour passer à la configuration suivante en ajoutant un $\#$ implicite à la fin de la configuration
   - Une paire $u_\tau = pa$ et $v_\tau = bq$ pur toute transition $\tau = p, a \to (q, b, \to)$ de M
   - Une paire $u_\tau = cpa$ et $v_\tau = qcb$ pur toute transition $\tau = p, a \to (q, b, \leftarrow)$ de M et toute lettre $c \in \Gamma$.
   - Une paire $u = aq_+$, $v = q_+$ et une paire $u = q_{accept}a$, $v = q_{accept}$ pour toute lettre $a \in \Gamma$ afin de réduire la configuration une fois l'état q_{accept} atteint.
   - Une paire $u = q_{accept}\$$ et $v = \varepsilon$ pour terminer.

   Sous forme de dominos :

$$\begin{bmatrix} \$q_0w\$ \\ \$ \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} a \\ a \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} b \\ b \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} \# \\ \# \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} \$ \\ \#\$ \end{bmatrix}$$

   et :

$$\begin{bmatrix} pa \\ bq \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} cpa \\ qcb \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} aq_{accept} \\ q_{accept} \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} q_{accept}a \\ q_{accept} \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} q_{accept}\$ \\ \varepsilon \end{bmatrix}$$

■

Théorème 2.2.1.2. *Décider de la vacuité de l'intersubsection de deux langages algébriques n'est pas décidable.*

Démonstration. Soit une instance de PCP donnée par deux suites $u_1, \ldots, u_m$, $v_1, \ldots, v_m$ sur un alphabet Σ.
On introduit un alphabet formé de m nouvelles lettres n'appartenant pas à Σ et on définit

$$L_u = \left\{ u_{i_1} u_{i_2} \ldots u_{i_n} a_{i_n} a_{i_{n-1}} \ldots a_{i_1} \mid n \geq 0, 1 \leq i_k \leq m \right\} L_{u'} \left\{ w a_{i_n} a_{i_{n-1}} \ldots a_{i_1} \mid n \geq 0, w \in \Sigma^\star, w \neq u_{i_1} \ldots u_{i_n} \right\}$$

Ces deux langages sont engendrés respectivement par :

$$S \to \sum_{i=1}^{n} u_i S a_i + \varepsilon$$

et :

$$S \to \sum_{i=1}^{n} u_i S a_i + \sum_{1 \leq i \leq m, |u| = |u_i|, u \neq u_i} u R a_i + \sum_{1 \leq i \leq m, |u| < |u_i|} u T a_i + \sum_{1 \leq i \leq m, b \in \Sigma} u_i b V a_i$$

$$R \to \sum_{i=1}^{n} R a_i + \sum_{b \in \Sigma} b R + \varepsilon$$

$$T \to \sum_{i=1}^{n} T a_i + \varepsilon$$

$$V \to \sum_{b \in V} b V + \varepsilon$$

On a donc réduit l'intersubsection de ces grammaires à PSP. ■

Proposition 2.2.1.2. *Les problèmes suivants sont indécidables :*

- *Décision de l'Ambiguïté d'une grammaire*
- *Egalité des langages de deux grammaires*
- *Totalité du langage d'une grammaire (vacuité de son complémentaire)*

Chapitre 3

Complexité

3.1 Classes de Complexité

3.1.1 Temps d'un Calcul et Premières Classes

3.1.1.1 Définitions

Dans la suite on se donne une machine de Turing (non nécessairement déterministe) avec une bande d'entrée, une bande de sortie et k bandes de travail.

Définition 3.1.1.1. *Pour un calcul γ $q_0w \to Oq_1w \to \cdots \to C_n$ sur un mot w on définit son temps comme n, on définit alors :*

$$t_M(w) = \max_{\gamma} t_M(\gamma) t_M(n) = \max_{|w|=n} t_M(w)$$

De même, on définit son espace comme $\max |C_i|$ *et alors :*

$$s_M(w) = max_{\gamma} s_M(\gamma) s_M(n) = \max_{|w|=n} s_M(w)$$

On définit alors :

Définition 3.1.1.2.
- *DTime$(f(n))$ est l'ensemble des problèmes résolubles en temps $\mathcal{O}(f(n))$ par une machine déterministe*
- *NDTime$(f(n))$ est l'ensemble des problèmes résolubles en temps $\mathcal{O}(f(n))$ par une machine non-déterministe*

Définition 3.1.1.3. *On définit :*

$$P = \bigcup_{k\geq 0} \textsc{Time}(n^k) \;\; NP = \bigcup_{k\geq 0} \textsc{NTime}(n^k) \textsc{ExpTime} = \bigcup_{k\geq 0} \textsc{Time}(2^{n^k}) \;\; \textsc{NExpTime} = \bigcup_{k\geq 0} \textsc{NTime}(2^{n^k})$$

et de même en espace.

3.1.1.2 Inclusions et Accélération

Théorème 3.1.1.1 (Linear Speed Up Theorem)**.** *Soit $k \geq 0$ un entier, et soit $\mathcal{M}$ une machine de Turing. Si $n = \mathcal{O}(t_M(n))$ alors il existe une TM $\mathcal{M}'$ équivalente à $\mathcal{M}$ telle que $t_{\mathcal{M}'} \leq \frac{t_{\mathcal{M}}(n)}{k}$*

Démonstration. On opère la transformation $\Sigma' = \Sigma^k$. ■

Proposition 3.1.1.1. *On a les inclusions suivantes :*

$$P \subseteq NP \subseteq PSpace \subseteq ExpTime \subseteq NExpTime \subseteq ExpSpace$$

Proposition 3.1.1.2 (Théorème du Gap)**.** *Si g est calculable, il existe f calculable telle que DTime$(f(n))$ = DTime$(g(f(n)))$.*

3.1.1.3 Fonctions Constructibles

Définition 3.1.1.4. *On dit que f est constructible en temps si :*

- $f(n) \geq n$
- $\exists$ *une machine de Turing qui sort sur sa bande de sortie* $1^{f(n)}$ [1] *en temps* $\mathcal{O}(f(n))$ *sur l'entrée* 1^n

On dit que f est constructible en espace si :

- $f(n) \geq \log n$
- $\exists$ *une machine de Turing qui sort* $1^{f(n)}$ *sur sa bande de sortie en espace* $\mathcal{O}(f(n))$ *sur l'entrée* 1^n

Pour justifier la bonne définition des classes de complexité $\text{DTime}(f(n))$ en supposant f constructible. On va alors construire $f(n)$ et limiter à ce nombre le nombre d'étapes du calcul. On évite dans le max de la définition du temps et de l'espace les calculs qui bouclent indéfiniment/qui ne sont pas bornés.

Théorème 3.1.1.2. *Si $f(n) = o(g(n))$ et g est constructible en espace, alors :*

$$\textsc{Dspace}(f(n)) \subsetneq \textsc{Dspace}(g(n))$$

Démonstration. Montrons qu'il existe $L \in \text{DSpace}(g(n)) \setminus \text{DSpace}(f(n))$: Sur l'entrée M, w, on va :

- Calculer $g(|\langle M, w\rangle|)$ et marquer ce nombre de cases.
- Simuler M sur M, w pendant $g(|\langle M, w\rangle|)$ étapes
- Si la simulation arrive au bout, on inverse le résultat, sinon on rejette

On note L le langage reconnu ci-dessus. On a alors :

- $L \in \text{DSpace}(g(n))$ car $g(n) \geq \log n$ et que l'encodage d'un mot w se fait en $\mathcal{O}(\log |w|)$
- Supposons maintenant qu'il existe $\hat{M}$ qui calcule L en $\mathcal{O}(f(n))$. Alors en calculant $\hat{M}(\hat{M}, w)$: si M s'arrête en moins

■

3.2 NP-Complétude

3.2.1 NP-Complétude

3.2.1.1 Vérification

Définition 3.2.1.1. *Un vérificateur en temps polynomial pour un langage L est une machine déterministe $\mathcal{V}$ qui accepte des entrées de la forme $\langle w, c\rangle$ en temps polynomial en $|w|$ telle que $L = \{w \mid \exists c,\ \langle w, c\rangle \in L(\mathcal{V})\}$*

Théorème 3.2.1.1. *Un langage L est dans la classe NP si et seulement si il existe un vérificateur polynômial pour L.*

3.2.1.2 Réduction

Définition 3.2.1.2. *Soient A et B des problèmes codés par L_A et L_B sur les alphabets Σ_A et Σ_B. Une réduction polynomiale de A à B est une fonction calculable en temps polynomial par une machine de Turing déterministe telle que :*

$$w \in L_A \Leftrightarrow f(w) \in L_B$$

On note ceci : $A \leq_P B$.

Proposition 3.2.1.1. *Si $A \leq_P B$ et $B \in P$ alors $A \in P$*

1. On parle ici du mot $1 \ldots 1$ $f(n)$ fois

3.2.1.3 Complétude

Définition 3.2.1.3. *Un problème A est dit D-difficile si tout problème B de D se réduit à A en temps polynomial. S'il est de plus dans D, il est dit D-complet.*

Proposition 3.2.1.2. *Si A est D-difficile, et si $A \leq_P B$ alors B est D-difficile.*

3.2.1.4 Théorème de Cook-Levin

Définition 3.2.1.4. *Le problème SAT est le problème de la satisfiabilité d'une formul de calcul propositionnel. Le problème 3SAT couvre le cas où cette formule est en forme normale conjonctive avec au plus trois littéraux par clause.*

Théorème 3.2.1.2 (Cook-Levin)**.** *SAT est NP-complet.*

Théorème 3.2.1.3. 3-*SAT est NP-complet*

Démonstration. Par réduction de SAT ■

3.3 Cours 10 : 14/12

3.3.1 Précision sur la complétude

3.3.1.1 FPT

Définition 3.3.1.1. *Un langage $L \subset \Sigma^\star \times \mathbb{N}$ est* Fixed Parameter Tractable *s'il existe un algo qui tourne en $f(k)n^{\mathcal{O}(1)}$ et décide L*

Définition 3.3.1.2. *L se* Fpt*-réduit vers L s'il existe f, g tel que :*

- $(x,k) \in L \Leftrightarrow (f(x,k), g(x,k)) \in L^{'}$
- $\forall x, g(x,k) \leq g^{'}(k)$
- $g(x,k)$ *est calculable en temps qqch*

3.3.1.2 DP

Définition 3.3.1.3. *Un langage est DP s'il est l'intersubsection d'un langage de NP et d'un de* coNP*.*

Définition 3.3.1.4. *Le problème du voyageur de commerce exact, qui prend en entrée une matrice de poids et un entier k et renvoie vraie si et seulement si le tour optimal est de poids k.*

Proposition 3.3.1.1. *Exact TSP est DP-complet.*

Définition 3.3.1.5. *Sat-Unsat(φ_1, φ_2) consiste à vérifier si φ_1 est satisfiable et si φ_2 n'est pas satisfiable.*

Proposition 3.3.1.2. *Sat-Unsat est DP-complet*

Démonstration.
- Soit $L \in \text{DP}, L = A \cap B$. Puisque Sat est NP-Complet, L se réduit bien à Sat-Unsat.
- Il est clair par ailleurs que ce problème est bien dans DP

■

3.3.2 Oraclicité

3.3.2.1 Machines à Oracle

Définition 3.3.2.1. *Une machine à oracle L est un machine de Turing étendue par :*

- *Une bande de requête*
- *Trois états $q_?, q_{oui}, q_{non}$*

Définition 3.3.2.2. *On définit P^{Sat} comme l'ensemble des langages qui peuvent être décidés par une machine déterministe avec oracle Sat en temps polynomial.*

Proposition 3.3.2.1. *Puisqu'on peut réduire Sat en temps polynomial, $P^{\text{Sat}} = P^{NP}$*

3.3.2.2 Hiérarchie Polynomiale

Définition 3.3.2.3. *On définit par récurrence :*

- $\Delta_0^P = \Sigma_0^P = \Pi_0^P = P$
- $\Delta_i^P = P^{\Sigma_{i-1}^P}$
- $\Sigma_i^P = NP^{\Sigma_{i-1}^P}$

On définit enfin : $PH = \bigcup_i \Sigma_i^P$

Proposition 3.3.2.2. *On a :* CO-$NP \subseteq P^{NP} \subseteq NP^{NP}$

- *Si* $P = NP$ *la hiérarchie s'effondre.*
- *Si* $\Sigma_i^P = \Pi_i^P$ *alors* $PH = \Sigma_i^P$

3.3.2.3 Par les machines Alternantes

Définition 3.3.2.4. *Une machine alternante est une machine de Turing où les états sont typés entre universels et existentiels.*

Proposition 3.3.2.3. *On a alors :*

- Σ_i^P *l'ensemble des langages reconnaissables par une MT alternante avec au plus* i *alternations sur n'importe quel calcul d'état initial* $\exists$*.*
- Π_i^P *de même lorsque l'état initial est* $\forall$*.*

3.3.2.4 Par certificat

Proposition 3.3.2.4. $L \in \Sigma_i^P$ *s'il existe* M *une machine de Turing déterministe en temps polynomial et un polynôme* q *tel que :*

$$\forall x \in \Sigma^\star, x \in L \Leftrightarrow \exists u_1 \in \{0,1\}^{q(x)}, \forall u_2 \in \{0,1\}^{q(x)}, \ldots, Q_i u_i \in \{0,1\}^{q(x)}, M(x, u_1, \ldots, u_i) = 1$$

3.4 Classes en Espace

3.4.1 Définition de PSpace, NPSpace, NL, L

Dans toute la suite, on considère qu'on a une bande d'entrée, une ou plusieurs bande de travail, et une bande de sortie sur laquelle on ne peut qu'écrire et se déplacer à droite.

Définition 3.4.1.1. *L'espace utilisé est le nombre de cases utilisées sur les bandes de travail.*

Définition 3.4.1.2. *PSPACE est l'ensemble des problèmes résolubles en espace polynomial.*

Définition 3.4.1.3 (Configurations)**.** *On appelle configuration une description de l'état de la machine de Turing.*
Le graphe de configuration pour M *et* x *a :*

- *Pour sommets les configurations de* M *sur* x
- *Pour arcs, un arc de* C *vers* C' *si et seulement si* M *peut passer de* C *en* C' *en une transition.*

Dans la suite, lorsqu'on parle d'une machine bornée en espace par $s(n)$, on suppose que s est constructible en espace.

Proposition 3.4.1.1. *Pour une machine qui utilise un espace en* $\mathcal{O}(s(n))$*, la machine possède* $\mathcal{O}(2^{\mathcal{O}(s(n))})$*.*

Démonstration. On dénombre. ■

Définition 3.4.1.4 (QBF)**.** *QUANTIFIED BOOLEAN FORMULA est un problème qui, à partir d'une formule* φ *revoie vrai si et seulement si* φ *est valide où* φ *est de la forme* $Q_1 x_1 \ldots Q_n x_n \psi(x_1, \ldots, x_n)$ *et* ψ *une formule propositionnelle.*

Proposition 3.4.1.2. *QBF est PSPACE-complet*

Démonstration.
- QBF ∈ PSPACE : On va sur la deuxième bande de travail maintenir la valeur des n variables lors du test courant. On teste pour x_0 une formule φ' où on a remplacé x_0 par 0 puis une formule φ'' où on a remplacé x_1 par 1.
- QBF est PSPACE-difficile : Soit $L \in$ PSPACE. On construit $f : \Sigma^\star \to$ input de QBF tel que $\forall x \in \Sigma^\star, x \in L \Leftrightarrow f(x)$ est valide et f calculable en temps polynomial.
  Il existe une machine de Turing M_L fonctionnant en espace polynomial $x \in L \Leftrightarrow M_L(x) = 1$.
  Ceci est équivalent au fait qu'il existe un chemin dans le graphe des configurations de M_L sur x qui section de C_{init} à C_{accept} de taille au plus $2^{O(s(n))}$.
  On définit par induction $\varphi_{M,x,i}$ (à deux variables libres C_1, C_2) valide si et seulement si il existe un chemin de taille au plus 2^i allant de C_1 à C_2 dans le graphe des configurations de M sur x :
  - $\varphi_{M,x,0}(C_1, C_2)$: cf.théorème de Cook 3.2.1.2 avec une bande de taille $s(|x|)$
  - $\varphi_{M,x,i}(C_1, C_2) = \exists C' \forall D \forall D' \left(((D = C_1) \wedge (D = C_2)) \vee \left((D = C') \wedge (D' = C_2)\right)\right) \Rightarrow \varphi_{M,x,i-1}(D, D')$

  On pose alors $\varphi = \varphi_{M,x,\log(G)}(C_{init}, C_{accept})$ où G est la taille du graphe de configuration.

■

Définition 3.4.1.5. *On déifnit L la classe des problèmes résolubles en espace logarithmique pour une machine déterministe et NL la version non-déterministe.*

On considère des réductions en espace logarithmique. On peut effectivement les composer, à condition de recalculer, dès qu'on en a besoin, le résultat intermédiaire, pusiqu'on a pas le droit de le stocker.

Définition 3.4.1.6. *Le problème* REACHABILITY *est un problème qui, étant donné un digraph G et deux sommets s et t renvoie vrai si et seulement si t est accessible depuis s.*

Proposition 3.4.1.3. REACHABILITY *est NL-complet.*

Démonstration.
- Etapes de l'algorithme :
  - $current = s$
  - $step = 0$
  - tant que $current \neq t$ et $step < n$
  - $current = x \in N(s)$
  - $step+ = 1$
  - fin tant que
  - si $current = t$
  - renvoyer vrai
  - sinon renvoyer faux
- REACHABILITY est NL-difficile :
  Soit $L \in$ NL

■

3.4.2 PSpace-complétude

3.4.3 Théorème de Savitch

Théorème 3.4.3.1. *Si $s(n) \geq \log n$, alors* NSPACE$(s(n)) \subseteq$ SPACE$(s^2(n))$

3.4.4 Liens à PSpace

3.4.4.1 Relations PH - PSpace

3.4.4.2 AP = PSpace

On a aussi APSPACE = EXPTIME et AEXPTIME = EXPSPACE