

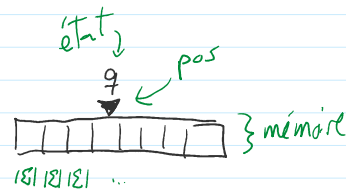
Complexité en espace

- Une MT M est en espace $O(f(n))$ si elle utilise tjrs au plus $c \cdot f(n)$ cellules de ruban, $c = \text{constante}$.
- Une MT non-dét. M est en espace $O(f(n))$ si \forall seq. de transitions acceptante, l'espace est $O(f(n))$.
- Espace \leq Temps
- Temps $\leq 2^{d \cdot \text{Espace}}$ $d = \text{constante}$ (si M arrête)

Thm: si une MT M est en espace $O(f(n))$, alors M est en temps $O(2^{d \cdot f(n)})$ (si M arrête tjrs), où $d = \text{constante}$.

Preuve: si M n'a pas de boucle as, alors M ne rencontre jamais 2x la même config.

Donc temps de $M \leq$ nb de cfg possibles



$$\begin{aligned}
 &= \# \text{ états possibles} \times \# \text{ pos possibles} \times \# \text{ bandes mém. possibles} \\
 &= |Q| \times c \cdot f(n) \times |\Sigma|^{c \cdot f(n)} \\
 &\leq 2^a \cdot 2^{c \cdot f(n)} \cdot 2^{b \cdot c \cdot f(n)} \quad a, b, c \in O(1) \\
 &= 2^{a + c \cdot f(n) + bc \cdot f(n)} \\
 &= 2^{d \cdot f(n)} \quad d \in O(1) \quad \square
 \end{aligned}$$

$$\text{DSPACE}(f(n)) = \{ L : \exists \text{ M.T. } M \text{ qui décide } L \text{ en espace } O(f(n)) \}$$

$$\text{NSPACE}(f(n)) = \{ L : \exists \text{ MT non-dét } M \text{ dont le langage accepté est } L \text{ et qui est en espace } O(f(n)). \}$$

$$\text{PSPACE} = \bigcup_{k=1}^{\infty} \text{DSPACE}(n^k)$$

$$\text{NPSPACE} = \bigcup_{k=1}^{\infty} \text{NSPACE}(n^k)$$

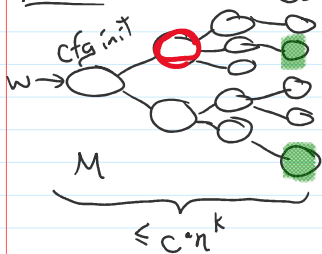
$$NPSPACE = \bigcup_{k \leq 1}^{\infty} NSPACE(n^k)$$

Proposition : $P \subseteq PSPACE$

"Preuve" : Espace \leq Temps

Proposition : $NP \subseteq PSPACE$

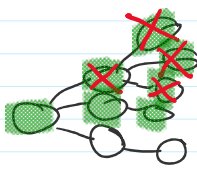
Preuve :



Soit $L \in NP$. \exists MT non-dét. M qui accepte $w \in L$ en temps $O(n^k)$. Donc \exists constante c telle que ce temps est $\leq c \cdot n^k$ ($k = \text{constante}$).

Pour décider L en espace polynomial :

simuler $M(w, cfa_{cur}, nbsteps)$



```

si: nbsteps > c · n^k (*)
    return false
si: cfa_cur est acceptante
    return true

```

pour chaque cfa pouvant suivre cfa_cur selon M

```

si: simuler M(w, cfa, nbsteps + 1)
    return true

```

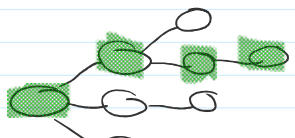
```

fin si
fin pour
return false

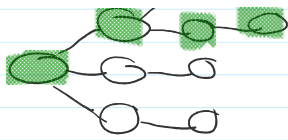
```

Appel init: $simulerM(w, cfa_{init}, 1)$

- Un appel à $simulerM$ prend un espace $O(n^k)$ (sans compter les récursions), car une config de M ne prendra jamais plus que $c \cdot n^k$ espace, et on n'a qu'à stocker 2 configs: cfa_{cur} et cfa .
- Au total, l'espace requis par l'exécution sera proportionnel à la profondeur de l'arbre de récursion, fois l'espace requis par appel. La profondeur est $\leq c \cdot n^k$ (par *) et l'espace par appel est $\leq c \cdot n^k$.



\Rightarrow Espace total: \leq (profondeur) \times (espace appel)



$$\Rightarrow \text{Espace total: } \leq (\text{profondeur}) \times (\text{espace appel})$$

$$\leq c \cdot n^k \times c \cdot n^k$$

$$= O(n^{2k}) \quad \square$$

Preuve alt:

Thm: SAT \in PSPACE



Preuve: soit φ une instance de SAT,
avec variables x_1, x_2, \dots, x_n

pour chaque assignation possible des x_i :

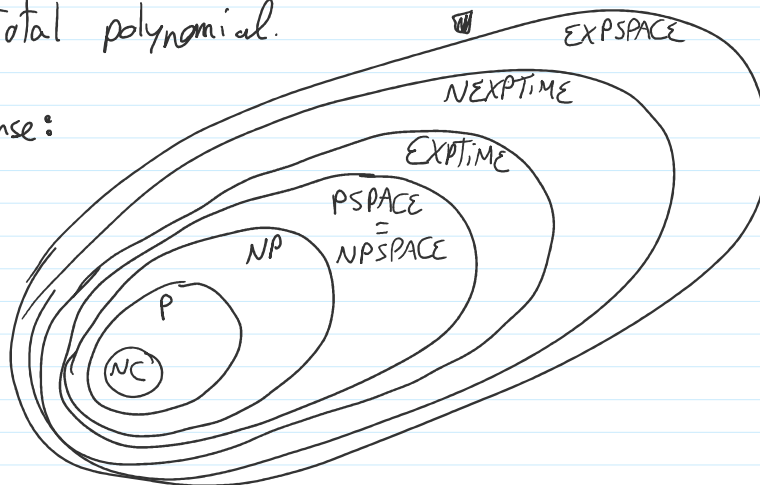
| si l'assignation satisfait φ
| return true

return false

Chaque assignation peut être énumérée en espace $O(n)$, et chacune peut être testée sur φ en temps, et donc espace, $O(n^k)$.

\Rightarrow Espace total polynomial. \square

Ce qu'on pense:



Ce qu'on sait: $P \neq \text{EXPTIME}$ $\text{PSPACE} \neq \text{EXPSPACE}$

Time Hierarchy Thm Space Hierarchy Thm

[$\text{PSPACE} = \text{NPSPACE}$]

Théorème de Savitch: $\text{NSPACE}(f(n)) \in \text{DSpace}(f(n)^2)$
(pour $f(n) \in \Omega(\log n)$)

Pour prouver Switch, on a besoin de:

Lemme: Soit $DPATH = \{ \langle G, s, t, k \rangle : G \text{ est un graphe orienté et } \exists \text{ chemin de } s \text{ à } t \text{ de longueur au plus } k \}$

Si G est encodé par une fct en espace $O(\log |V(G)|)$ qui, sur entrée $u, v \in V(G)$, retourne si $(u, v) \in E(G)$ ou pas, alors on peut décider $DPATH$ en espace $O((\log |V(G)|)^2)$

Preuve: Voici un algo:

$dpath(G, s, t, k)$

$O(\log n)$ si $k=0$, return $(s==t)$

$O(\log n)$ si $k=1$, return $((s,t) \in E(G) \text{ ou } s==t)$

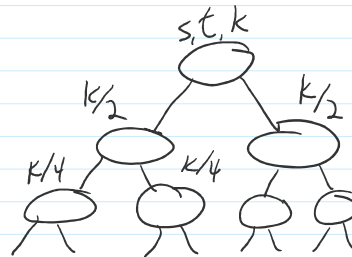
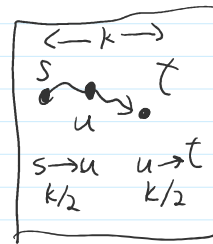
// brancher sur le point milieu u du chemin de s à t (tester tous les u possibles)

$O(\log n)$ pour $u \in V(G)$ // chaque $u \in V(G) = \text{entier entre } 1 \text{ et } n$

$O(\log n)$ si $dpath(G, s, u, \lfloor \frac{k}{2} \rfloor)$ et $dpath(G, u, t, \lceil \frac{k}{2} \rceil)$

return true
fin si

fin pour
return false



Cet algo explore un arbre de récursion où

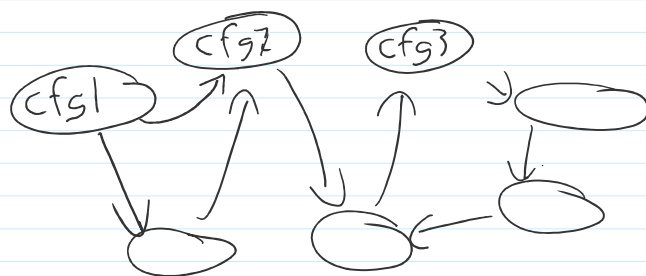
- l'espace d'un appel est $O(\log n)$ car chaque ligne peut s'implémenter en espace logarithmique.
- la profondeur de l'arbre de récursion est $O(\log n)$ car k est divisé par 2 à chaque niveau de profondeur.

Un $\log n$ car n est divisé par 2 à chaque niveau de profondeur,

L'espace requis par l'algo est proportionnel à
profondeur \times espace appel $\in O(\log n \cdot \log n)$
 $= O((\log n)^2)$.

Thm de Savitch: $NSPACE(f(n)) \subseteq DSPACE(f(n)^2)$

$L \in NSPACE(f(n))$: graphe de config



Soit $L \in NSPACE(f(n))$. Alors \exists MT non-dét. M dont le langage accepté est L et qui est en espace $O(f(n))$.
On a déjà établi que le # de configs possibles sur un espace $O(f(n))$ est $O(2^{d \cdot f(n)})$.

Soit G_M le graphe où

- $V(G_M)$ = l'ensemble des configs possibles
- $(c_1, c_2) \in E(G_M)$ si M permet d'aller de c_1 à c_2 .

On peut concevoir une fonction en espace

$O(f(n))$ qui détermine si $(c_1, c_2) \in E(G)$.

$$f(n) \in O(\log 2^{d \cdot f(n)})$$

On note que $w \in L \iff \exists$ chemin de $c_{fs_{init}}$ vers une config c_i acceptante. De plus, ce chemin a une longueur $\leq O(2^{d \cdot f(n)})$.

espace

$O(f(n))$

L'algo pour décider L de façon déterministe: sur entrée w
Pour chaque config c_i acceptante

$O(f(n))$ L algo pour décider L de façon déterministe sur entrée w
 pour chaque cfa C_i acceptante

$\left\{ \begin{array}{l} \text{si } \text{dpath}(G_M, \text{cfsinit}, C_i, 2^{d \cdot f(n)}) \\ \quad \downarrow \\ \quad \times \text{ accepter } w \\ \quad \times \\ \text{rejeter } w \end{array} \right.$

Espace: stocker les $C_i: O(f(n))$
 stocker $G_M, \text{cfsinit}, C_i, 2^{d \cdot f(n)}$
 $O(f(n)) \quad \log(2^{d \cdot f(n)}) = d \cdot f(n) \in O(f(n))$

Espace requis par un appel à dpath:

$$\begin{aligned}
 & O((\log(|V(G_M)|))^2) \\
 & = O((\log(2^{d \cdot f(n)}))^2) \\
 & = O((d \cdot f(n))^2) = O((f(n))^2)
 \end{aligned}$$

\Rightarrow On décide L en espace $(f(n))^2$ déterministe

$\Rightarrow L \in \text{DSPACE}((f(n))^2)$.

$\Rightarrow \text{NSPACE}(f(n)) \subseteq \text{DSPACE}((f(n))^2)$. \square

Corollaire: $\text{PSPACE} = \text{NPSPACE}$

Preuve: • $\text{PSPACE} \subseteq \text{NPSPACE}$ car $L \in \text{PSPACE} \Rightarrow L \in \text{NPSPACE}$.

• $\text{NPSPACE} \subseteq \text{PSPACE}$:

soit $L \in \text{NPSPACE}$. Alors \exists MT nondét. pour L
 en espace $O(n^k)$, $k \in \mathbb{N}$.

Soit $L \in \text{NPSPACE}$. Alors $\exists M1$ nondét. pour L
en espace $O(n^k)$, $k \in \mathbb{N}$.

Par Savitch, L peut être décidé en espace $O((n^k)^2)$
 $= O(n^{2k}) \Rightarrow L \in \text{PSPACE}$. □
