

# Grundlagen Theoretischer Informatik 2

WiSe 2009/10 in Trier

Henning Fernau

Universität Trier

fernau@uni-trier.de

## **Grundlagen Theoretischer Informatik 2** Gesamtübersicht

- Organisatorisches; Einführung
- Ersetzungsverfahren: Grammatiken und Automaten
- Rekursionstheorie-Einführung
- **Komplexitätstheorie-Einführung**

## Rekursions- vs. Komplexitätstheorie

Rekursionstheorie ist die Theorie des prinzipiell Machbaren auf Computern. Ob eine praktische Implementierung eines Verfahrens möglich ist, interessiert hier nicht.

So lässt sich die Ackermann-Funktion sehr kurz notieren und auch rasch implementieren, “benutzbar” ist sie deshalb lange nicht.

Hinweis: Spezialvorlesung Rekursions- und Lerntheorie im Master-Programm

Komplexitätstheorie ist die Theorie des Machbaren mit beschränktem Aufwand. Es scheint sinnvoll, den Ressourcenverbrauch in Abhängigkeit von der Eingabe zu “messen”.

Hinweis: Spezialvorlesung Komplexitätstheorie im Master-Programm

Neues Ziel: **Aufwand der Lösung von Problemen untersuchen**

Wichtigste Ressourcen: Rechenzeit und Speicherplatz der Lösungsalgorithmen

Obere Schranken für ein Problem:

- Untersuche *einen* Lösungsalgorithmus und
- schätze Bedarf an Rechenzeit und Speicherplatz ab

Untere Schranken für ein Problem (**schwierig. . .**):

- Gültig für *alle* Lösungsalgorithmen.

Hier nur: Zeitkomplexität von Berechnungsproblemen

Oft **Trade-off** zwischen Zeitbedarf und Speicherplatzbedarf bei Problemen:

- schnelle Algorithmen mit hohem Speicherplatzbedarf oder
- langsame Algorithmen auf wenig Speicherplatz.

Für eine deterministische Mehrband-Turingmaschine  $M$  sei

$$\text{time}_M(w) = \text{Schrittzahl von } M \text{ bei Eingabe von } w$$

(*Schrittzahl*: Zahl Übergänge von Startkonfig. bis Berechnungsende)

Sei  $f : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  eine totale Zahlenfunktion.

- Die Klasse  $\text{FTIME}(f)$  besteht aus allen totalen Wortfunktionen  $g : E^* \rightarrow E^*$  über bel. Alphabet  $E$  derart, dass es eine deterministische Mehrband-Turingmaschine  $M$  mit Eingabealphabet  $E$  gibt, die die Funktion  $g$  berechnet und bei Eingabe eines Wortes  $w$  nach höchstens  $f(|w|)$  Schritten anhält, d.h.  $\text{time}_M(w) \leq f(|w|)$  für jedes Eingabewort  $w$  erfüllt.
- Die Klasse  $\text{TIME}(f)$  besteht aus allen Sprachen  $L$  über irgendeinem Alphabet  $E$  derart, dass es eine deterministische Mehrband-Turingmaschine  $M$  mit Eingabealphabet  $E$  gibt, die  $L(M) = L$  und  $\text{time}_M(w) \leq f(|w|)$  für jedes Eingabewort  $w$  erfüllt.

## Zeitmessung in der Diskussion

(1) Zeitbedarf wird in Abhängigkeit von Wortlänge  $|w|$  gemessen, nicht von  $w$  selbst.

(2) Mehrbandmaschinen liefern realistischere Zeitkomplexitäten als Einbandmaschinen.

Erinnerung: Arbeitet Mehrbandmaschine in Zeit  $O(f(n))$ , so gibt es äquivalente Einbandmaschine in Zeit  $O(f^2(n))$ . (Spurenkonstruktion)

(3)  $M$  muss in allen Fällen anhalten.

Bei  $w \notin L(M)$  also keine Endlosschleifen möglich,  
d.h.  $M$  muß dann in einem Nichtendzustand steckenbleiben.

(4) Komplexität von Zahlenfunktionen  $h : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$   
über korrespondierende Wortfunktion  $g : E^* \rightarrow E^*$ ,  
die für jede Zahl  $n$  das Wort  $\text{bin}(n)$  auf  $\text{bin}(h(n))$  abbildet

(5) Bezeichnung: **Bitkomplexität**: Jeder Übergang ändert Konfiguration der TM 'um konstant viele Bits'

(6) Alternativ: **uniforme Komplexität** (vorherrschend in der Algorithmik)

Hierbei: Zählung der 'elementaren' Rechenoperationen,  
die nötig sind, um  $f(n)$  aus  $n$  zu berechnen.

Beispiel:

Berechne Zahl  $2^{2^n}$  wie folgt:

Starte mit  $x := 2$  und führe  $n$ -fach  $x := x^2$  aus

- Uniforme Komplexität:  $n$
- Bit-Komplexität mindestens  $2^n$ , da  $2^{2^n}$  bereits Länge  $2^n$  hat!
- Uniforme Komplexität nicht immer angemessen.
- Turingmaschinenmodell / Bitkomplexität i.d.R. passender!

Weitere Diskussionen: Vorlesung Rechnerarithmetik im Master-Programm

## Funktionen- und Sprachklassen

- FP sei die Menge aller in Polynomzeit berechenbaren Wortfunktionen:

$$FP = \bigcup_{p \text{ Polynom}} FTIME(p)$$

- P sei die Menge aller in Polynomzeit lösbaren Probleme:

$$P = \bigcup_{p \text{ Polynom}} TIME(p)$$

Analog: Klasse EXP der in exponentieller Zeit lösbaren Probleme,  
mit Zeitschranken  $2^{c \cdot n}$



## Nichtdeterminismus

Für eine nichtdeterministische Turingmaschine  $M$  sei

$$\text{ntime}_M(w) = \max\{ \text{Schrittzahl } \underline{\text{irgendeiner}} \text{ Rechnung von } M \\ \text{bei Eingabe von } w \}$$

- Sei  $f : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  eine totale Zahlenfunktion.

Die Klasse  $\text{NTIME}(f)$  besteht aus allen Sprachen  $L$  über irgendeinem Alphabet  $E$  derart, dass es eine nichtdeterministische Mehrband-Turingmaschine  $M$  gibt mit  $L(M) = L$  und  $\text{ntime}_M(w) \leq f(|w|)$  für alle Eingaben  $w$ .

- $\text{NP} = \bigcup_{p \text{ Polynom}} \text{NTIME}(p)$

## Nichtdeterminismus—Anmerkungen

TM  $M$  nichtdeterministisch  $\rightsquigarrow$

- i.d.R. zu einer Eingabe  $w$  viele mögliche Berechnungen, oft unendlich lang
- $w \in L(M) \iff$  es gibt (mindestens) eine (endliche) akzeptierende Berechnung auf  $w$
- $\text{NTIME}(f)$ : *jede* Berechnung hält nach maximal  $f(|w|)$  Schritten  
Keine unendlichen Berechnungen erlaubt,  $M$  hält *stets!*
- Halt in Endzustand: Eingabewort  $w$  akzeptiert.
- Halt (Steckenbleiben) in Nicht-Endzustand:  $w$  nicht akzeptiert.

## Guess and Check

- “Nichtdeterministische Algorithmen” erscheint zunächst als eigenümliches Konzept.
- Wie kann man solche Algorithmen entwerfen?
- Alternative Kennzeichnung von NP durch 2-Phasen-Algorithmus:
- Phase 1: Rate (polynomiell viele) Bits
- Phase 2: Führe deterministische Berechnung aus mit Hilfe der geratenen Bits.  
Antworte JA, falls dies die Berechnung liefert.
- NEIN wird hier NIE geliefert, das wäre implizit durch Schrittmitzählen zu erledigen.

## Guess and Check: Ein Beispiel

*Erfüllbarkeitsproblem* der Aussagenlogik (SAT)

(formaler auf der nächsten Folie)

Gibt es erfüllende Belegung der Booleschen Variablen, z.B. für den Ausdruck

$$(x_1 \wedge \neg x_2) \vee (x_1 \wedge x_3) \vee (\neg x_2 \wedge x_3)?$$

Guess and Check:

1. Rate  $n$ -Bitvektor (für die vorkommenden  $n$  Variablen  $x_1, \dots, x_n$ ).
2. Verifiziere durch “Ausrechnen”, ob “richtig geraten” wurde.

## (Kontextfreie) Sprache $\mathcal{F}$ der aussagenlogischen Formeln:

- Jede Variable  $x_i$  ist eine Formel (mit  $i \in \mathbb{N}$ ), setze  $V := \{x_i \mid i \in \mathbb{N}\}$ .
- Sind  $F, G$  Formeln, so auch  $\neg F$ ,  $(F \wedge G)$  und  $(F \vee G)$ .

Formeln können *ausgewertet* werden, indem Variablen boolesche Werte zugewiesen werden:

- Eine *Belegung*  $\phi$  ist eine Abbildung  $\phi : V \rightarrow \{0, 1\}$ ; Deutung 0 “falsch”, 1 “wahr”.
- $\phi$  kann auf Formeln erweitert werden durch

$$\begin{aligned}\phi(\neg F) &= 1 - \phi(F) \\ \phi(F \wedge G) &= \min\{\phi(F), \phi(G)\} \\ \phi(F \vee G) &= \max\{\phi(F), \phi(G)\}\end{aligned}$$

Übung: Gib kfG an, die  $\mathcal{F}_n$  (über festem Variablenalphabet  $V_n = \{x_1, \dots, x_n\}$ ) beschreibt.

## Alternative Darstellung der Auswertung aussagenlogischer Formeln und ihres Aufbaus

Ein Boolescher Ausdruck (BA) besteht aus Booleschen Variablen aus  $V$ , Klammern, sowie den logischen Operatoren  $\wedge$ ,  $\vee$  und  $\neg$ . Ist eine Belegung  $\phi : V \rightarrow \{0, 1\}$  vorgegeben, so können BAs wie folgt (rekursiv) ausgewertet werden:

1. Variablen selbst sind BAs; ihr Wert ergibt sich unmittelbar aus  $\phi$ .
2. Sind  $E_1$  und  $E_2$  BAs, so ist  $(E_1 \wedge E_2)$  ein BA, der zu 1 auswertet, wenn sowohl  $E_1$  als auch  $E_2$  den Wert 1 liefern.
3. Sind  $E_1$  und  $E_2$  BAs, so ist  $(E_1 \vee E_2)$  ein BA, der zu 1 auswertet, wenn  $E_1$  oder auch  $E_2$  den Wert 1 liefert.
4. Ist  $E$  ein BA, so auch  $\neg E$ ; dieser liefert 1 gdw.  $E$  zu 0 auswertet.

Diese Darstellung erleichtert vermutlich die Übungsaufgabe.

## (Kontextfreie) Sprache $\mathcal{F}$ der aussagenlogischen Formeln:

Umgang mit beliebig vielen Variablen:

Kodiere Variablen  $x_i$  binär durch  $x \text{ bin}(i)$ , dann gilt:

- Für jede aussagenlogische Formel  $F$  ist  $\text{code}(F)$  Wort über

$$E = \{0, 1, x, (, ), \neg, \wedge, \vee\}.$$

- Hat  $F$  Länge  $m$  und  $n$  Variablen, dann gilt  $|\text{code}(F)| \leq m \log n$ .

### *Erfüllbarkeitsproblem der Aussagenlogik*

$\text{SAT} := \{\text{code}(F) \text{ aus } E^* \mid F \text{ erfüllbare Formel der Aussagenlogik}\}$

(Eine Formel  $F$  heiße *erfüllbar*, wenn es Belegung  $\phi$  gibt mit  $\phi(F) = 1$ .)

In noch zu beschreibendem Sinne ist SAT zentral für NP.

## P versus NP

Nach Definition der Turingmaschinen sofort  $P \subseteq NP$ , offen jedoch:

*P-NP-Problem*:  $P \stackrel{?}{=} NP$

- berühmtestes Problem der theoretischen Informatik.
- Lösung wertvoll, Preisgeld 1 Million US-\$  
vgl. <http://www.claymath.org/millennium>
- Grund: viele *praktisch relevante Probleme* liegen in NP,  
für die keine brauchbaren Algorithmen bekannt sind  
(d.h. unbekannt ist, ob sie in P liegen)

Spezielle große Problemklasse: *NP-vollständige Probleme*

Liegt auch nur ein NP-vollständiges Problem auch in P, so ist  $P = NP$ .

Liegt auch nur ein NP-vollständiges Problem *nicht* in P, so ist  $P \neq NP$ .

Arbeitshypothese (z.B. für Kryptographie): Eher  $P \neq NP$  als  $P = NP$ ...



## Wie teuer ist es, Nichtdeterminismus zu eliminieren?

**Satz:** Die Klasse NP ist enthalten in  $\bigcup_p \text{Polynom TIME}(2^{p(n)})$ .

Beweisskizze: Betrachte  $L \in \text{NP}$ .

- $M$ : nichtdeterministische Turingmaschine mit  $L(M) = L$ .
- $M$  arbeite auf Eingabe  $w$  in Zeit  $\leq q(|w|)$  für Polynom  $q$ .
- $c$  sei Maximalzahl möglicher Nachfolgekonfigurationen einer Konfiguration.

Betrachte Berechnungsbaum  $B_w$  von  $M$  auf  $w$ .

- Knoten in  $B_w$  entsprechen Konfig. von  $M$ .
- Kante  $(K, K')$  in  $B_w$  Übergang  $K \vdash_M K'$ .
- Jeder Knoten in  $B_w$  hat Grad  $\leq c$ .
- $B_w$  hat Tiefe  $\leq q(|w|) \rightsquigarrow$   
 $B_w$  hat höchstens  $c^{q(|w|)}$  Knoten.

Deterministischer Algorithmus für  $L$ :

- Durchsuche  $B_w$ , ob akzeptierende Konfiguration enthalten ist.
- Wenn ja, akzeptiere  $w$ .
- Wenn nein, verwirfe  $w$ .

Da  $\leq c^{q(|w|)}$  Knoten: Zeitaufwand  $2^{p(|w|)}$  für Polynom  $p$ .  
Damit

$$L \in \text{TIME}(2^{p(n)})$$

## Vergleich LOOP-Berechenbarkeit

Erinnerung: Auch LOOP-berechenbare Funktionen sind stets total.

**Satz:** Ist  $f : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  eine LOOP-berechenbare Funktion, so ist jede Sprache  $L$  aus  $\text{TIME}(f)$  LOOP-berechenbar.

Beweisskizze: Sei  $L$  aus  $\text{TIME}(f)$ .

- Betrachte Turingmaschine  $M$  mit  $L = L(M)$ .
- $M$  arbeite in Zeit  $f(|w|)$  bei Eingaben  $w$ .

Konstruiere aus  $M$  neue Turingmaschine  $M'$  mit:

- $M'$  berechnet aus einer Eingabe  $n \in \mathbb{N}$  (genauer: aus  $u \in \{0, 1\}^*$  mit  $n = \text{bin}(u)$ ) zunächst  $w$  mit  $w = \nu(n) = \nu(\text{bin}(u))$ .
- Danach wendet  $M'$  die Maschine  $M$  auf  $w$  an.
- Akzeptiert  $M$ , so gibt  $M'$  eine 1 aus, sonst eine 0.

## Vergleich LOOP-Berechenbarkeit (Forts.)

- $M'$  berechnet die charakteristische Funktion von  $\nu^{-1}(L)$ .
- Achtung: Rechenzeit von  $M'$  wird gemessen in  $|u|$ , d.h. in  $\log_2 n$ .
- $M'$  arbeitet in Zeit

$$f'(|u|) := f(|w|) + (\text{Zeit zur Umwandlung } n \mapsto w).$$

- Da  $f$  LOOP-berechenbar ist, gibt es LOOP-berechenbares  $g$  mit  $f'(|u|) \leq g(n)$ .

Beispiele:

- Alle Polynome  $p$  sind LOOP-berechenbar.
- Alle Funktionen der Form  $2^{p(n)}$  (mit Polynom  $p$ ) sind LOOP-berechenbar.

Damit sind alle Mengen in P oder NP auch LOOP-berechenbar!

## Ein angepasster Reduktionsbegriff

Seien  $A$  und  $B$  Sprachen über einem Alphabet  $E$ .

Dann heißt  $A$  auf  $B$  *polynomial reduzierbar*,  
wenn es eine in Polynomzeit berechenbare Funktion  $f : E^* \rightarrow E^*$  gibt,  
so dass für alle  $w \in E^*$  gilt:

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

Schreibweise:  $A \leq_p B$

$\rightsquigarrow$  Dies ist der aus der Rekursionstheorie bekannte Reduktionsbegriff,  
angereichert um Polynomzeit-Effizienz.

## Abschluss nach unten

- Falls  $A \leq_p B$  und  $B \in P$ , so ist auch  $A \in P$ .
- Falls  $A \leq_p B$  und  $B \in NP$ , so ist auch  $A \in NP$ .

Sei  $A \leq_p B \in P$  mit Reduktionsfunktion  $f$ :

- $M_B$  sei Turingmaschine  $M_B$  mit  $L(M_B) = B$
- $M_B$  arbeite in Zeit  $q$  für Polynom  $q$
- $M_f$  berechne  $f$
- $M_f$  arbeite in Zeit  $p$  für Polynom  $p$

Zeitbedarf von  $M$ :  $\text{time}_M(w) \leq p(|w|) + q(|f(w)|)$ .

Mit  $|f(w)| \leq p(|w|) + |w|$  also

$$\text{time}_M(w) \leq p(|w|) + q(|f(w)|) \leq p(|w|) + q(p(|w|) + |w|)$$

d.h. polynomial in  $|w|$ .

Betrachte folgende Maschine  $M$ :

- Aus Eingabe  $w$  berechnet  $M$  zuerst  $v := f(w)$  durch Simulation von  $M_f$
- $M$  testet, ob  $v \in B$  durch Simulation von  $M_B$
- $M$  akzeptiert  $w$  genau dann, wenn  $v$  dabei von  $M_B$  akzeptiert wird

Damit sofort  $L(M) = A$

## Eigenschaften von $\leq_p$

**Satz:** Die Relation  $\leq_p$  ist transitiv und reflexiv, aber nicht antisymmetrisch.

Beweis: Transitivität, d.h. z.z.: aus  $A \leq_p B \leq_p C$  folgt  $A \leq_p C$ .

Das sieht man wie im Beweis auf der vorigen Folie ein.

Berechne nämlich Komposition der Reduktionsfunktionen.

Reflexivität, d.h.:  $A \leq_p A$  trivial.

Nicht antisymmetrisch: d.h.  $(A \leq_p B \wedge B \leq_p A) \rightarrow A = B$  gilt nicht.

Daher sinnvoller Äquivalenzbegriff:  $A \equiv_p B$  gdw.  $A \leq_p B$  und  $B \leq_p A$ .

Wir werden nämlich sehen:

Viele Probleme sind mit SAT äquivalent, aber nicht damit identisch.

## Hart und weich...

- Eine Sprache  $L$  heißt **NP-hart**, wenn *alle* Sprachen aus NP auf sie polynomial reduzierbar sind.
- Eine Sprache  $L$  heißt **NP-vollständig**, wenn sie aus NP ist und NP-hart ist.

Damit: NP-vollständige Probleme sind schwierigste Probleme in NP!

## Einer für alle...

**Satz:**  $L$  sei NP-vollständig. Dann folgt:  $L \in P \iff P = NP$ .

Beweis von ' $\Leftarrow$ ': trivial

Beweis von ' $\Rightarrow$ ': Sei  $L \in P$  und NP-vollständig.

Betrachte beliebiges  $L' \in NP$ , damit  $L' \leq_p L$ .

Mit Lemma über den "Abschluss nach unten" folgt also  $L' \in P$ .

Damit gilt  $NP \subseteq P$ ; Inklusion  $P \subseteq NP$  gilt nach Definition.



## Beispiele für Reduktionen 1

Eine aussagenlogische Formel ist in *Literal-Normalform*, wenn jede in ihr vorkommende Negation unmittelbar vor einer Variablen steht.

Unter einem *Literal* versteht man auch eine Variable oder ihr negiertes Vorkommen. Bei der Literal-NF kommen Negationen nur innerhalb von Literalen vor.

LIT – SAT: SAT, eingeschränkt auf Formeln in Literal-NF.

**Lemma:**  $SAT \leq_p \text{LIT – SAT}$ .

Erinnerung: *De Morgans Gesetze:*

(1)  $\neg(x \vee y) \equiv (\neg x \wedge \neg y)$  und (2)  $\neg(x \wedge y) \equiv (\neg x \vee \neg y)$ .

Wiederholte Anwendung dieser Gesetze (von “links nach rechts”) führt schließlich auf Literal-NF.

Formaler Beweis?

Polynomielle Laufzeit?

## Beispiele für Reduktionen 2

*Klausel*: Disjunktion von Literalen

*konjunktive Normalform (KNF)*: Konjunktion von Klauseln

KNF – SAT: SAT, eingeschränkt auf Formeln in KNF.

Bsp.:  $(x_1 \vee x_2 \vee x_3) \wedge (\bar{x}_1 \vee \bar{x}_2 \vee x_3)$  ist in KNF.

**Lemma**:  $\text{LIT – SAT} \leq_p \text{KNF – SAT}$

Erinnerung: Sind  $V_1$  und  $V_2$  Variablenmengen mit  $V_1 \subseteq V_2$ , so heißt eine Belegung  $\phi_2 : V_2 \rightarrow \{0, 1\}$  *Erweiterung* der Belegung  $\phi_1 : V_1 \rightarrow \{0, 1\}$  falls  $\phi_1(x) = \phi_2(x)$  für alle  $x \in V_1$ . Dann heißt  $\phi_1$  auch *Einschränkung* von  $\phi_2$  auf  $V_1$ .

## Beispiele für Reduktionen 2

**Lemma:**  $\text{LIT} - \text{SAT} \leq_p \text{KNF} - \text{SAT}$

Beweis: (Induktion über den rekursiven Aufbau von BAs)

1. BAs, die nur aus Literalen bestehen, sind bereits in KNF. (trivialer Induktionsanfang)
2. Ist BA  $E$  von der Form  $(E_1 \wedge E_2)$ , so gibt es nach IV KNF-Ausdrücke  $E'_1$  und  $E'_2$ , die äquivalent zu  $E_1$  bzw.  $E_2$  sind.  $\leadsto E'_1 \wedge E'_2$  ist äquivalent zu  $E_1 \wedge E_2$  und in KNF.
3. Ist BA  $E$  von der Form  $(E_1 \vee E_2)$ , so gibt es nach IV KNF-Ausdrücke  $E'_1$  und  $E'_2$ , die äquivalent zu  $E_1$  bzw.  $E_2$  sind. Hierbei sei

$$E'_j = (C_{j,1} \wedge \dots \wedge C_{j,r_j}).$$

Sei  $y$  eine neue Variable und setze  $E' := \tilde{E}_1 \wedge \tilde{E}_2$  mit

$$\tilde{E}_j = \tilde{C}_{j,1} \wedge \dots \wedge \tilde{C}_{j,r_j}$$

wobei  $\tilde{C}_{1,i} := (y \vee C_{1,i})$  und  $\tilde{C}_{2,i} := (\neg y \vee C_{2,i})$ .

$E'$  ist offenbar in KNF. Logische Äquivalenz ist auch klar ?!

Erfüllende Belegung  $\phi$  für LIT-SAT BA  $E$  über Variablenmenge  $V$  würde sich durch Einschränkung der erfüllenden Belegung  $\phi'$  für äquivalenten KNF-SAT BA  $E'$  über  $V' \supseteq V$  ergeben.

Beobachte: Polynomielle Rechenzeit der entsprechenden Prozedur!

## Angewendete Transitivität: $SAT \leq_p KNF - SAT$

Beispiel: Betrachte

$$\neg(\neg(x_1 \vee x_2) \wedge (\neg x_1 \vee x_2))$$

De Morgan überführt in LIT-SAT:

$$E = \underbrace{(x_1 \vee x_2)}{=:E_1} \vee \underbrace{(x_1 \wedge \bar{x}_3)}{=:E_2}$$

$E_1$  wird sodann transformiert in

$$E'_1 = (x_1 \vee y_1) \wedge (x_2 \vee \neg y_1),$$

während  $E'_2 = E_2$ .

$$\rightsquigarrow E' = (x_1 \vee y_1 \vee y_2) \wedge (x_2 \vee \neg y_1 \vee y_2) \wedge (x_1 \vee \neg y_2) \wedge (\neg x_3 \vee \neg y_2)$$

$x_1 = 0$ ,  $x_2 = 1$  und  $x_3 = 1$  ist eine erfüllende Belegung  $\phi$  für  $E$ .

Mit  $y_1 = 1$  und  $y_2 = 0$ , kann man  $\phi$  erweitern, um  $E'$  zu erfüllen.

### 3-SAT (schwache Def.); Beispiele für Reduktionen 3

Ein BA in KNF heißt in (schwacher) **3-SAT-NF**, falls jede Klausel höchstens drei Literale umfasst.

Hieraus ergibt sich das Entscheidungsproblem 3 – SAT.

**Lemma:**  $\text{KNF – SAT} \leq_p \text{3 – SAT}$

WHILE E contains a “large” clause with more than 3 literals DO  
  Pick some “large” clause  $C = \ell_1 \vee \dots \vee \ell_k$ .  
  Choose a “new” variable  $y$ .  
  Replace C in E by  
  1.  $C_{\text{short}} = \ell_1 \vee \ell_2 \vee y$  and  
  2.  $C_{\text{tail}} = \neg y \vee \ell_3 \vee \dots \vee \ell_k$   
OD

Beachte:  $C_{\text{tail}}$  ist kürzer als C!

Formalisieren Sie dieses Argument zur Übung! Warum Pol.-Zeit-Reduktion?  
Wie verhalten sich die Belegungen “zueinander”?

### 3-SAT (starke Def.); Beispiele für Reduktionen 4

Ein BA in KNF heißt in (starker) **3-SAT-NF**, falls jede Klausel genau drei Literale umfasst.

Hieraus ergibt sich das Entscheidungsproblem 3 – SAT'.

**Lemma:**  $3 - SAT \leq_p 3 - SAT'$

WHILE E contains a “small” clause with less than 3 literals DO  
  Pick some “small” clause C.  
  Choose a “new” variable y.  
  Replace C in E by  
  1.  $C_1 = C \vee y$  and  
  2.  $C_2 = C \vee \neg y$   
OD

Beachte:  $C_1$  und  $C_2$  sind kürzer als C!

Formalisieren Sie dieses Argument zur Übung! Warum Pol.-Zeit-Reduktion?