

1. これまで

多項式時間アルゴリズムと指数時間アルゴリズムの違い
 判定問題と最適化問題

Turing Machine (TM)

Deterministic Turing Machine (DTM; 或は単に TM)

Nondeterministic Turing Machine (NTM)

クラス P, NP

P — DTM で多項式時間で解ける問題のクラス

NP — NTM で多項式時間で受理される問題のクラス, “多項式時間で正解を証明できるクラス”

← このクラスの問題は、DTM で指数時間で解ける

2. SAT の NP 完全性

$M = M(\Gamma, \Sigma, Q, \delta)$: 任意の多項式 $p(n)$ 時間 NTM プログラム \implies 多項式サイズ SAT

$Q = \{q_0 \text{ (初期状態)}, q_1 = q_Y, q_2 = q_N, q_3, \dots, q_r\}$, $\Gamma = \{s_0 = b, s_1, \dots, s_v\}$

変数	範囲	意味
$Q[i, k]$	$0 \leq i \leq p(n), 0 \leq k \leq r$	時刻 i で M が状態 q_k
$H[i, j]$	$0 \leq i \leq p(n), -p(n) \leq j \leq p(n) + 1$	時刻 i でヘッドがテープの j 番地
$S[i, j, k]$	$0 \leq i \leq p(n), -p(n) \leq j \leq p(n) + 1$	時刻 i にテープ j 番地の文字が s_k

節集合	制限
G_1	時刻 i に M はちょうど 1 つの状態にいる
G_2	時刻 i にヘッドはちょうど 1 つの番地を指している
G_3	時刻 i にテープの各番地は Γ のちょうど 1 つの文字をもっている
G_4	時刻 0 には入力 x がテープの $1 \sim x $ 番地に書かれ、初期状態 q_0 にいる
G_5	時刻 $p(n)$ に M は状態 q_Y となり停止
G_6	時刻 i ($0 \leq i < p(n)$) の次の時刻 $i + 1$ に M は δ により決まる状態にいる

$$G_1 = \{Q[i, 0], \dots, Q[i, r]\}, \{\overline{Q[i, j]}, \overline{Q[i, j']}\} \quad (0 \leq i \leq p(n), 0 \leq j < j' \leq r)$$

G_2, G_3 も同様

$$G_4 = \{Q[0, 0]\}, \{H[0, 1]\}, \{S[0, 0, 0]\}, \{S[0, h, k_h]\} \quad (1 \leq h \leq n),$$

$$\{S[0, h, 0]\} \quad (n + 1 \leq h \leq p(n) + 1) \quad x = k_1 k_2 \dots k_n$$

$$G_5 = \{Q[p(n), 1]\}$$

G_6 : $0 \leq i < p(n), -p(n) \leq j \leq p(n) + 1, 0 \leq k \leq r, 0 \leq l \leq v$ に対し

$$\{\overline{H[i, j]}, \overline{Q[i, k]}, \overline{S[i, j, l]}, H[i + 1, j + \Delta]\},$$

$$\{\overline{H[i, j]}, \overline{Q[i, k]}, \overline{S[i, j, l]}, Q[i + 1, k']\},$$

$$\{\overline{H[i, j]}, \overline{Q[i, k]}, \overline{S[i, j, l]}, S[i + 1, j, l']\} \text{ ここで}$$

$$q_k \neq q_Y, q_N \text{ なら } \delta(q_k, s_l) = (q_{k'}, s_{l'}, \Delta),$$

$$q_k = q_Y, q_N \text{ なら } \Delta = 0, k' = k, l' = l$$

3. 参考書

M. R. Garey and D. S. Johnson: Computers and Intractability: A Guide to the Theory of NP-Completeness. W. H. Freeman and Company, New York, 1979.