

Pavel Tichý

Poznámka k pojmu problému a řešitelnosti

Kybernetika, Vol. 3 (1967), No. 2, (105)--109

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/125055>

Terms of use:

© Institute of Information Theory and Automation AS CR, 1967

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these

Terms of use.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library*
<http://project.dml.cz>

Poznámka k pojmu problému a řešitelnosti

PAVEL TICHÝ

Prostředky teorie částečně rekursivních funkcí je ukázáno, že pojem řešitelnosti problému navržený v [2] je neadekvátní.

S každou funkcí f je spojen tzv. *masový problém*. Jde o problém najít efektivní postup, který aplikován na libovolný prvek x definičního oboru funkce f vede po konečném počtu kroků k identifikaci předmětu $f(x)$. Je-li f matematická funkce, nazývá se každý takový postup algoritmem. Poněvadž efektivní postup lze aplikovat jen na předměty konečné povahy, lze se při studiu algoritmů omezit na funkce, jejichž definiční obor i obor hodnot je nějakou množinou nezáporných celých čísel. Pojem algoritmu byl precizován v několika na sobě nezávislých teoriích, v teorii částečně rekursivních funkcí, v teorii Turingových strojů a v teorii normálních algoritmů. Jak známo, všechny tyto teorie jsou vzájemně ekvivalentní; v tomto článku se budeme vyjadřovat v termínech první z těchto teorií, kde je pojem algoritmu ztotožněn s pojmem částečně rekursivní funkce. Symboly T_1^1 , U , μ , \cong , $(x)_y$, a $\{e\}(x)$ mají stejný význam jako v [1]. ∂f je definiční obor funkce f . Funkci f budeme nazývat restrikcí funkce g , jestliže $\partial f \subset \partial g$ a pro každé $x \in \partial f$ platí, že $f(x) = g(x)$. Oborem hodnot všech individuálních proměnných je množina nezáporných celých čísel. Množina všech uspořádaných dvojic $\langle x, f(x) \rangle$ takových, že $x \in \partial f$ se zpravidla nazývá grafem funkce f . Místo uspořádaných dvojic čísel $\langle x, y \rangle$ budeme pracovat s čísly, která tyto dvojice efektivně reprezentují, totiž s čísly $2^x \cdot 3^y$. Grafem funkce f tedy nazýváme množinu $\{2^x \cdot 3^{f(x)} \mid x \in \partial f\}$.

Masový problém, spojený s funkcí f je řešitelný, existuje-li efektivní postup, který je aplikovatelný na každé číslo x z ∂f a který, aplikován na libovolné takové číslo x vede po konečném počtu kroků k hodnotě $f(x)$ funkce f pro argument x . V termínech částečně rekursivních funkcí vystihuje tento pojem tato

Definice. Masový problém, spojený s funkcí f je *řešitelný*, je-li f restrikcí nějaké částečně rekursivní funkce.

P. Materna navrhl v [2] jiný pojem řešitelnosti. V jeho pojetí je masový problém, spojený s funkcí f , řešitelný, existuje-li efektivní postup, který aplikován na libovolný prvek množiny ∂f vede po konečném počtu kroků k identifikaci jednoho z prvků grafu funkce f , přičemž pro každý prvek u grafu funkce f existuje prvek x množiny ∂f tak, že postup, aplikován na x vede k identifikaci u . V oboru nezáporných celých čísel precizuje tento pojem tato

Definice. Masový problém, spojený s funkcí f je *M-řešitelný*, existuje-li částečně rekursivní funkce g taková, že

$$(a) \quad \partial f \subset \partial g,$$

$$(b) \quad g(\partial f) = \{2^x \cdot 3^{f(x)} \mid x \in \partial f\}.$$

Je hned vidět, že je-li masový problém spojený s funkcí f řešitelný, je i M-řešitelný. Neboť je-li g částečně rekursivní funkce, jejíž existence je požadována definicí řešitelnosti, je částečně rekursivní funkce $\bar{g}(x) = 2^x \cdot 3^{f(x)}$ funkce, vyhovující podmínkám (a) a (b) z definice M-řešitelnosti.

Avšak z M-řešitelnosti funkce f nijak bezprostředně neplyne její řešitelnost. Předpokládejme, že g má vzhledem k f vlastnosti (a) a (b) a že máme dáno nějaké $x \in \partial f$. K identifikaci hodnoty $f(x)$ stačí najít takové $y \in \partial f$, že $(g(y))_0 = x$; díky (b) takové y existuje a $(g(y))_1 = f(x)$. Avšak v důsledku toho, že nemusí nutně existovat efektivní procedura, která generuje množinu ∂f (∂f nemusí být rekursivně spočetná) není předem jasné, zda existuje efektivní postup, jak ke každému $x \in \partial f$ najít $y \in \partial f$ takové, že $(g(y))_0 = x$.

Cílem tohoto článku je ukázat, že pojem M-řešitelnosti je slabší než pojem řešitelnosti. K tomu je třeba definovat funkci f tak, že masový problém spojený s f je M-řešitelný ale nikoli řešitelný. To vede k netriviální úloze z teorie rekursivních funkcí, jejíž řešení může být zajímavé i bez vztahu k předchozí definici.

Věta. Existuje (částečná) funkce f a rekursivní funkce g taková, že platí (a), (b) a f přitom není restriktcí žádné částečně rekursivní funkce.

Důkaz. Označme $\eta(x, y, z) = 2^x \cdot 3^y \cdot 5^z$. Definujeme:

$$\varphi(n) = \begin{cases} 1 \text{ jestliže } (Ey)_{y < (n)_2} T_1^1((n)_0, (n)_1, y) \ \& \ U(\mu y)_{y < (n)_2} T_1^1((n)_0, (n)_1, y) = 0, \\ 0 \text{ v opačném případě.} \end{cases}$$

Vzhledem k tomu, že T_1^1 resp. U je rekursivní predikát resp. funkce a že oba operátory jsou omezeny, je φ zřejmě rekursivní funkce. Ukážeme nyní, že (e) (k) (Ev) (z).
 $[z \geq v \rightarrow \varphi(\eta(e, k, z)) = \varphi(\eta(e, k, v))]$. Skutečně. Předpokládejme nejprve, že

$$(*) \quad (Ey) T_1^1(e, k, y) \ \& \ U(\mu y) T_1^1(e, k, y) = 0$$

a necht Y je nejmenší y takové, že $T_1^1(e, k, y)$. Pak podle definice funkce φ zřejmě $\varphi(\eta(e, k, z)) = 1$ pro všechna $z \geq Y + 1$. Nyní předpokládejme, že (*) neplatí.

Pak jsou dvě možnosti: i) $(y) \neg T_1^+(e, k, y)$ nebo ii) $(E_y) T_1^+(e, k, y) \& U(\mu y T_1^+(e, k, y)) > 0$. V případě i) zřejmě $(z) \varphi(\eta(e, k, z)) = z$; v případě ii) nechť Y je nejmenší y takové, že $T_1^+(e, k, y)$. Pak zřejmě $\varphi(\eta(e, k, z)) = 0$ pro všechna $z \geq Y + 1$.

Položme: $\pi(e, k) = \mu y [z \geq y \rightarrow \varphi(\eta(e, k, z)) = \varphi(\eta(e, k, y))]$. Zřejmě:

$$(1) \quad \varphi(\eta(e, k, \pi(e, k))) = \begin{cases} 1 \text{ jestliže } (E_y) T_1^+(e, k, y) \& U(\mu y T_1^+(e, k, y)) = 0, \\ 0 \text{ v opačném případě.} \end{cases}$$

Definujme:

$$w(0) = 0, \\ w(e + 1) = \eta(e, w(e), \pi(e, w(e))).$$

Protože pro všechna x, y, z číslo $\eta(x, y, z)$ je větší než x, y, z , máme:

$$(2) \quad w(e) < w(e + 1) \text{ pro všechna } e.$$

Definujme dále:

$$A = \{w(e) \mid e \geq 0\}, \\ g(n) = \begin{cases} 3^{\varphi(w(1))} & \text{jestliže } n = 0, \\ 2^{(n)} \cdot 3^{\varphi(n)} & \text{v opačném případě.} \end{cases}$$

Funkce g je zřejmě rekursivní.

Dokážeme, že $(k)_{k \in A} (En)_{n \in A} [(g(n))_0 = k]$. Protože $A = \{w(e) \mid e \geq 0\}$, stačí ukázat, že $(e) (En) [n \in A \& (g(n))_0 = w(e)]$. Vezměme tedy libovolné e a položme $n = w(e + 1)$. Pak $n \in A$ a $(g(n))_0 = (g(w(e + 1)))_0 = (g(\eta(e, w(e), \pi(e, w(e))))_0 = (2^{w(e)} \cdot 3^{\varphi(n)})_0 = w(e)$.

Můžeme tedy definovat funkci f tak, že $\hat{\sigma}f = A$ a pro každé $k \in A$

$$f(k) = (g(\mu n_{n \in A} [(g(n))_0 = k]))_1.$$

K tomu, abychom dokázali, že f a g vyhovují podmínkám (a) a (b), budeme potřebovat následující tvrzení:

$$(3) \quad \text{pro všechna } n_1, n_2 \in A \quad (g(n_1))_0 = (g(n_2))_0 \rightarrow (g(n_1))_1 = (g(n_2))_1.$$

Abychom dokázali (3), označme nejprve e_1 resp. e_2 to jediné číslo e , že $n_1 = w(e)$ resp. $n_2 = w(e)$. Máme tedy $n_1 = w(e_1)$, $n_2 = w(e_2)$. Nechť $(g(n_1))_0 = (g(n_2))_0$. Předpokládejme nejprve, že $e_1, e_2 > 0$. V důsledku (2) je pak zřejmě $n_1, n_2 > 0$. Podle definice funkce w a g máme: $w(e_1 - 1) = (w(e_1))_1 = (n_1)_1 = (g(n_1))_0 = (g(n_2))_0 = (n_2)_1 = (w(e_2))_1 = w(e_2 - 1)$. Odtud v důsledku (2) plyne $e_1 = e_2$, tedy $n_1 = n_2$, $(g(n_1))_1 = (g(n_2))_1$. Předpokládejme nyní, že jedno z čísel e_1, e_2 je rovno nule, např. $e_1 = 0$ a $e_2 > 0$. Máme $n_2 > 0$ a tedy $w(e_2 - 1) = (w(e_2))_1 = (n_2)_1 = (g(n_2))_0 = (g(n_1))_0 = (g(w(e_1)))_0 = (g(0))_0 = 0$, z čehož v důsledku (2) plyne $e_2 = 1$. Platí tedy $(g(n_1))_1 = (g(w(e_1)))_1 = (g(0))_1 = \varphi(w(1)) = (g(w(1)))_1 = (g(w(e_2)))_1 = (g(n_2))_1$. Tvrzení (3) je tedy dokázáno.

Dokážeme nyní, že

$$(4) \quad g(A) = \{2^k \cdot 3^{f(k)} \mid k \in A\}.$$

Nechť $x \in g(A)$. Podle definice funkce g pak zřejmě existuje $n_1, m \in A$ a v takové, že $x = g(n_1) = 2^m \cdot 3^v$. Nechť $n_2 = \mu_{n \in A}[(g(n))_0 = m]$. Podle definice funkce f máme $f(m) = (g(n_2))_1$; protože $n_1, n_2 \in A$ a $(g(n_1))_0 = (g(n_2))_0$, plyne podle (3), že $v = (g(n_1))_1 = (g(n_2))_1 = f(m)$, tedy $x \in \{2^k \cdot 3^{f(k)} \mid k \in A\}$. Naopak, nechť $k \in A$ a $x = 2^k \cdot 3^{f(k)}$. Nechť $n_2 = \mu_{n \in A}[(g(n))_0 = k]$. Pak $f(k) = (g(n_2))_1$, $k = (g(n_2))_0$, $n_2 \in A$, tedy $g(n_2) = 2^{(g(n_2))_0} \cdot 3^{(g(n_2))_1} = 2^k \cdot 3^{f(k)} = x$. (4) je dokázáno.

Konečně dokážeme, že

$$(5) \quad \text{pro žádné } e \text{ není } f \text{ restrikcí funkce } \{e\}(k) \cong U(\mu y T_1^1(e, k, y)).$$

Zvolme libovolné e . Je-li $e = 0$, je $f(0)$ definováno, zatímco $\{e\}(0)$ nikoli, neboť 0 není Gödelovým číslem žádného systému rovnic. $\partial f \subset \partial \{e\}$ tedy nemůže platit, je-li $e = 0$. Nechť tedy $e > 0$. Ukážeme, že buď funkce $\{e\}$ není definována na $w(e)$ nebo $f(w(e)) \neq \{e\}(w(e))$. Označme $k = w(e)$. Ukážeme nejprve, že $f(k) = \varphi(\eta(e, k, \pi(e, k)))$. Nechť $N = \mu_{n \in A}[(g(n))_0 = k]$; pak $f(k) = (g(N))_1$. Máme: $\eta(e, k, \pi(e, k)) \in A$ a $g(\eta(e, k, \pi(e, k))) = 2^k \cdot 3^{\varphi(\eta(e, k, \pi(e, k)))}$. Protože $N \in A$ a $(g(N))_0 = (g(\eta(e, k, \pi(e, k))))_0$, plyne podle (2), že $f(k) = (g(N))_1 = (g(\eta(e, k, \pi(e, k))))_1 = \varphi(\eta(e, k, \pi(e, k)))$. Předpokládejme nejprve, že $(E\gamma) T_1^1(e, k, \gamma)$. Pak $\{e\}(k)$ je definováno a podle (1) $\{e\}(k) = U(\mu y T_1^1(e, k, y)) \neq \varphi(\eta(e, k, \pi(e, k))) = f(k)$ a f tedy není restrikcí funkce $\{e\}$. Nyní předpokládejme opak. Pak $\{e\}(k)$ není definováno, neplatí tedy $\partial f \subset \partial \{e\}$, tedy ani v tomto případě není f restrikcí funkce $\{e\}$.

(Autor je zavázán Doc. Dr. Jiřímu Bečvářovi, CSc., za několik kritických připomínek, které přispěly k přesnosti textu.)

(Došlo dne 31. března 1966.)

LITERATURA

- [1] S. C. Kleene: Introduction to Metamathematics. Van Nostrand, New York/Toronto 1952.
 [2] Pavel Materna: Operative Auffassung der Methode. Rozprawy ČSAV, Řada společenských věd, ročník 75, sešit 8, Praha 1965.

A Remark on the Concept of Problem and Solvability

PAVEL TICHÝ

In [2] the following definition of solvability (call it M-solvability) is suggested: The mass problem connected with a function f is M-solvable if there exists a partial recursive function g defined wherever f is defined and such that the set $\{g(x) \mid f(x) \text{ is defined}\}$ is the set of all ordered couples of the form $\langle y, f(y) \rangle$. In the present paper it is shown that the property of M-solvability is too weak since it does not secure for f to be a restriction of a partial recursive function (even if g is total recursive).

PhDr Pavel Tichý, CSc., Filosofická fakulta KU, Praha 1, Nám. Krasnoarmějců 2.