

# Rush Hour ist PSPACE-vollständig

Florian Thiemer

Freie Universität Berlin Fachbereich Informatik

June 21, 2007

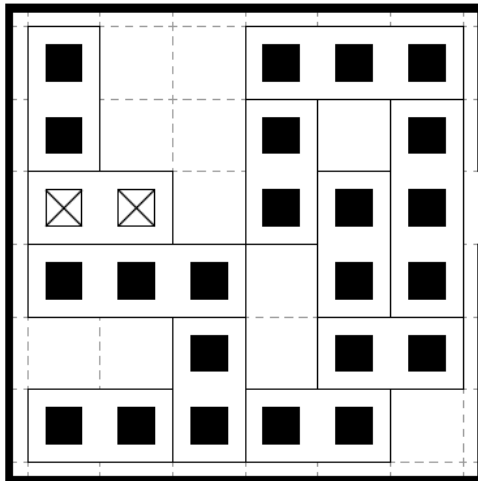
# Inhalt

- 1 Rush Hour
  - Rush Hour
  - Generalized Rush Hour
- 2 Schaltkreise mit GRH
  - Logik mit Rush Hour
  - Logische Schaltkreise
- 3 GRH ist NP-schwer
- 4 GRH-Schaltkreise mit Rückkopplung
  - Simple Latch
  - Reversible Latch
  - Einfacher Oszillator
  - Dual Timer

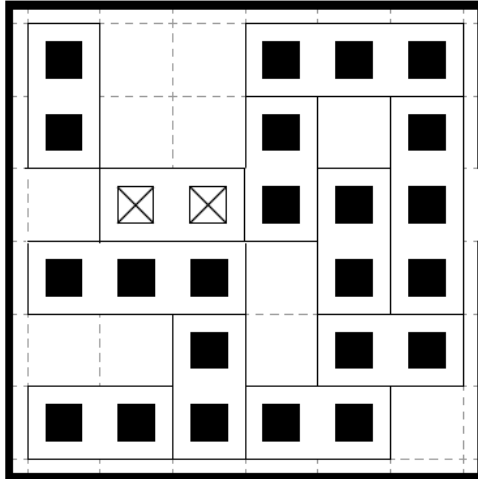
# Rush Hour

- Wird auf einem quadratischem Spielfeld der Größe  $6 \times 6$  gespielt
- Ziel des Spiels ist es die Autos so zu bewegen, dass ein Zielauto sich durch den Ausgang bewegen kann
- Ein Auto kann sich nur horizontal oder vertikal bewegen
- Bewegungsrichtung hängt von der Orientierung des Autos ab
- Die Orientierung des Autos kann sich nicht verändern
- Autos haben die Größe 2 oder 3

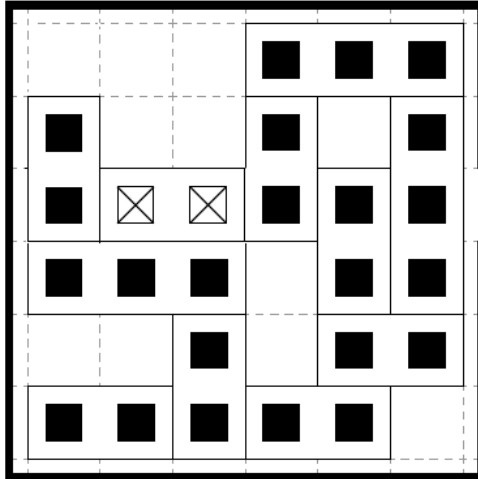
# Beispiel



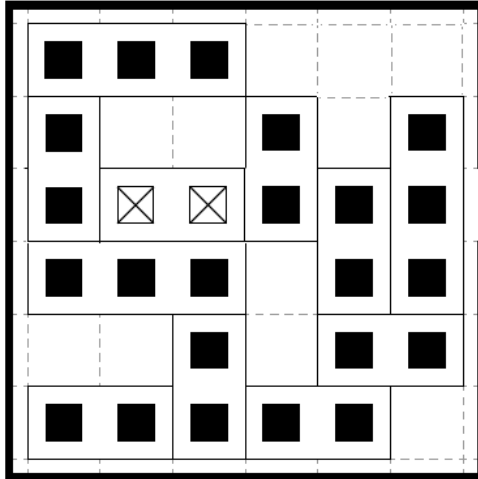
## Beispiel



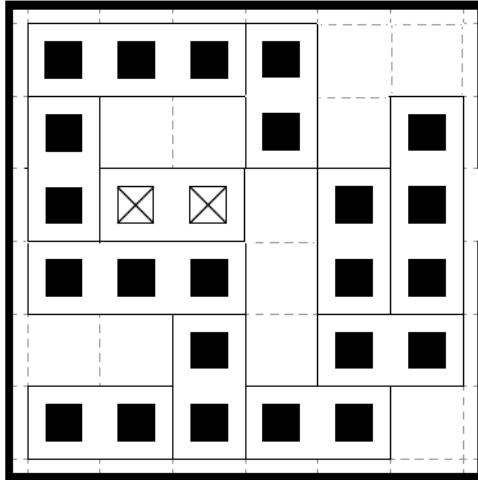
## Beispiel



## Beispiel

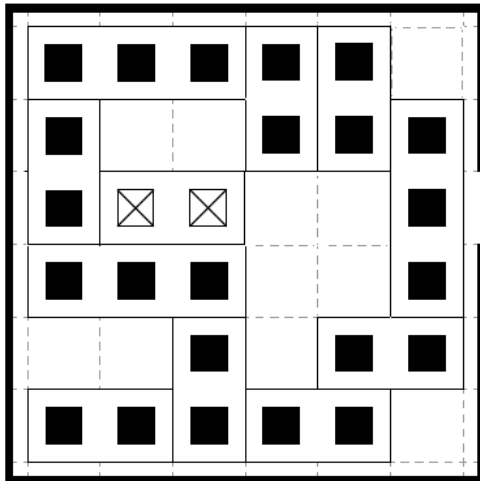


## Beispiel

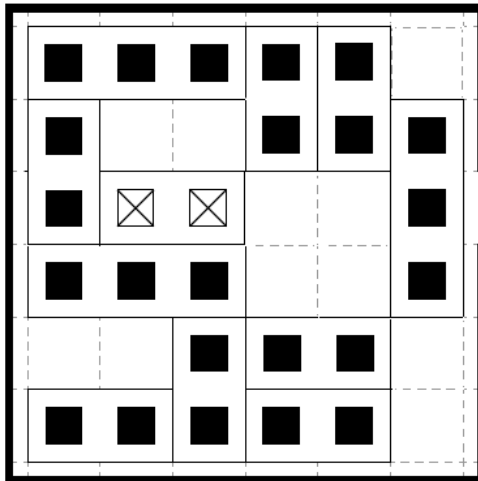




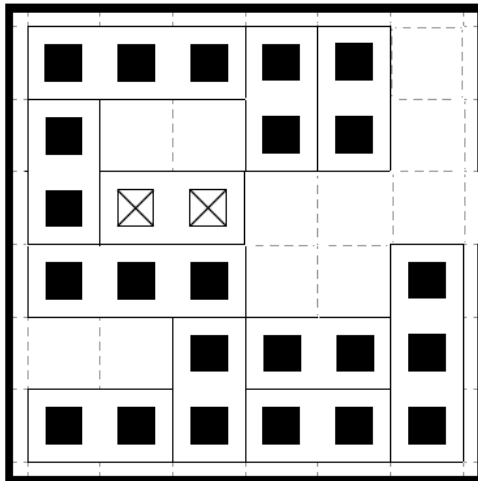
## Beispiel



# Beispiel



## Beispiel



# GRH

GRH ist eine Verallgemeinerung von Rush Hour mit den folgenden 2 Modifikationen:

- Das Spielfeld darf eine beliebige Höhe und Breite haben.
- Der Ausgang kann sich an einer beliebigen Position des Spielfeldrandes befinden

# Logik mit Rush Hour

- Gibt es eine Kombination von Input-Autos, so dass ein Output-Auto sich auch bewegen kann ?
- Konstruktion von speziellen Baublöcken die es Triggerautos ermöglicht sich innerhalb des Blocks zu bewegen

# Logik mit Rush Hour

- Gibt es eine Kombination von Input-Autos, so dass ein Output-Auto sich auch bewegen kann ?
  - Konstruktion von speziellen Baublöcken die es Triggerautos ermöglicht sich innerhalb des Blocks zu bewegen
- Triggerlinien müssen sich überschneiden können

# Logik mit Rush Hour

- Gibt es eine Kombination von Input-Autos, so dass ein Output-Auto sich auch bewegen kann ?
  - Konstruktion von speziellen Baublöcken die es Triggerautos ermöglicht sich innerhalb des Blocks zu bewegen
- Triggerlinien müssen sich überschneiden können
  - Triggerlinien müssen sich aufsplitten

# Logik mit Rush Hour

- Gibt es eine Kombination von Input-Autos, so dass ein Output-Auto sich auch bewegen kann ?
  - Konstruktion von speziellen Baublöcken die es Triggerautos ermöglicht sich innerhalb des Blocks zu bewegen
- Triggerlinien müssen sich überschneiden können
  - Triggerlinien müssen sich aufsplitten
  - konjunktive Zusammenführung von Triggerlinien



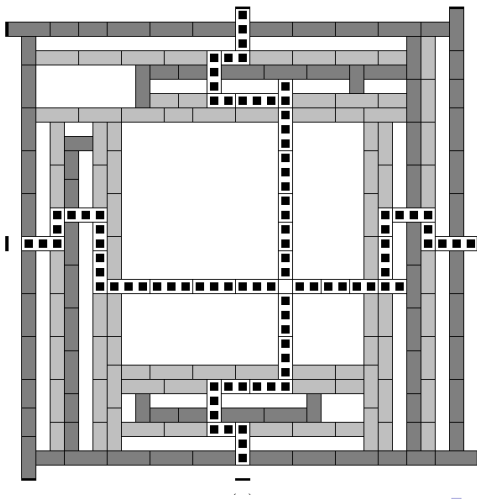
# Logik mit Rush Hour

- Gibt es eine Kombination von Input-Autos, so dass ein Output-Auto sich auch bewegen kann ?
  - Konstruktion von speziellen Baublöcken die es Triggerautos ermöglicht sich innerhalb des Blocks zu bewegen
- Triggerlinien müssen sich überschneiden können
  - Triggerlinien müssen sich aufsplitten
  - konjunktive Zusammenführung von Triggerlinien
  - disjunktive Zusammenführung von Triggerlinien

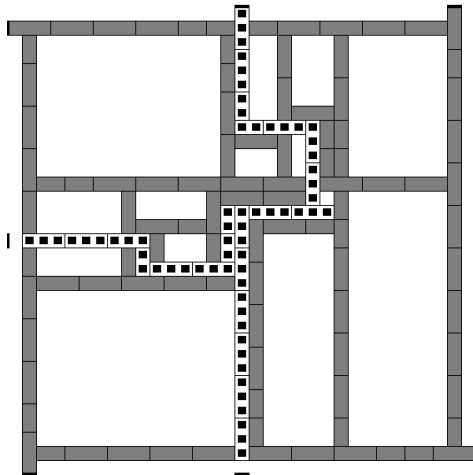
# Logik mit Rush Hour

- Gibt es eine Kombination von Input-Autos, so dass ein Output-Auto sich auch bewegen kann ?
  - Konstruktion von speziellen Baublöcken die es Triggerautos ermöglicht sich innerhalb des Blocks zu bewegen
- Triggerlinien müssen sich überschneiden können
  - Triggerlinien müssen sich aufsplitten
  - konjunktive Zusammenführung von Triggerlinien
  - disjunktive Zusammenführung von Triggerlinien
  - ??? Negation ???

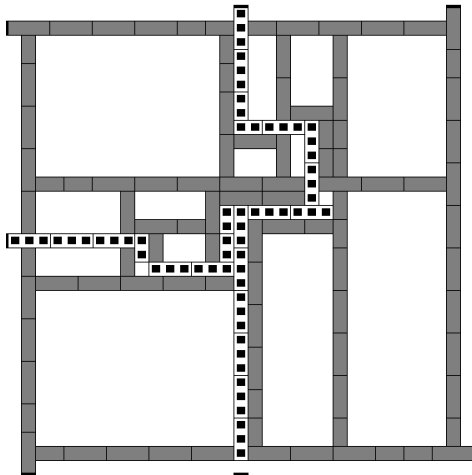
# Überschneidung von Triggerlinien



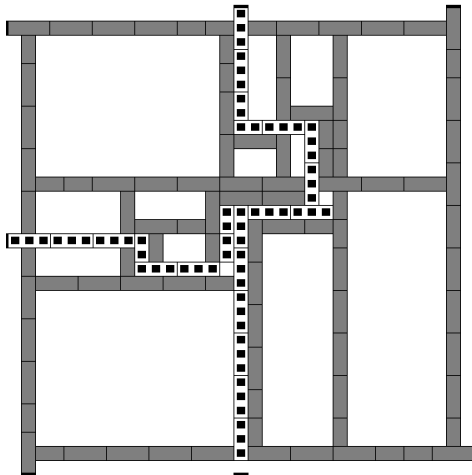
# Konjunktiver Baublock



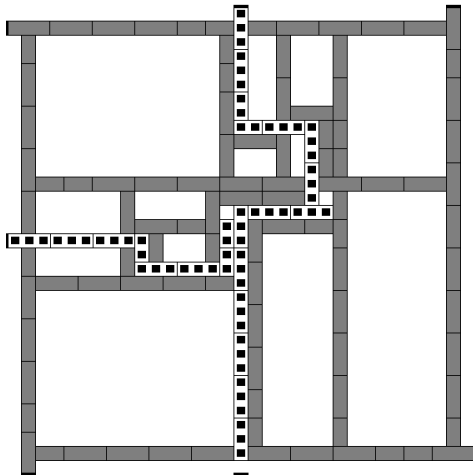
# Konjunktiver Baublock



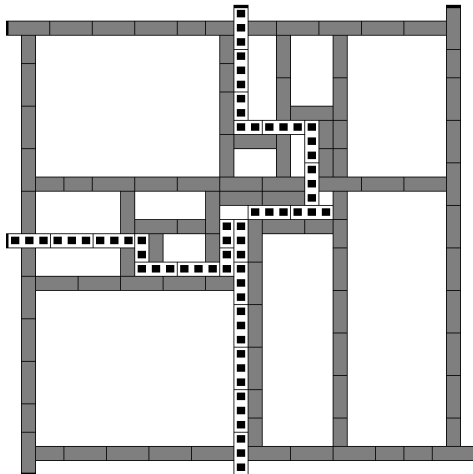
# Konjunktiver Baublock



# Konjunktiver Baublock

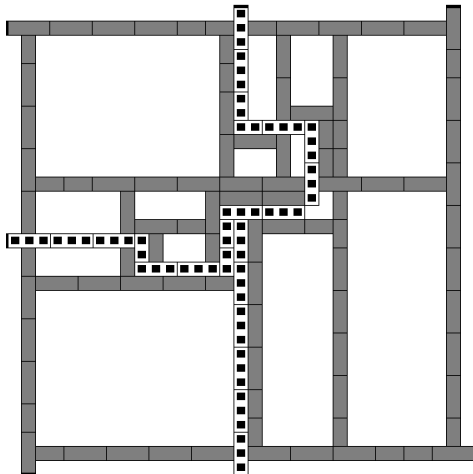


# Konjunktiver Baublock

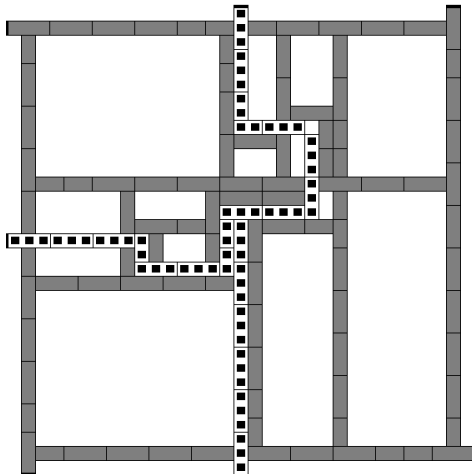




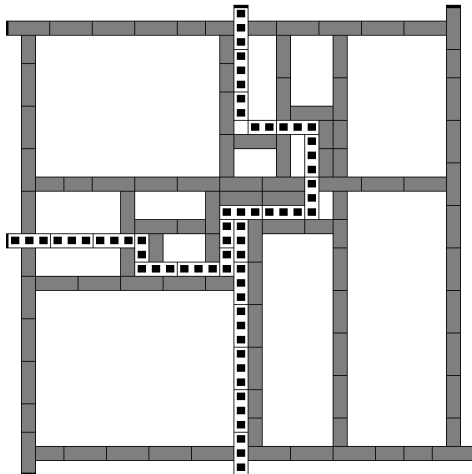
# Konjunktiver Baublock



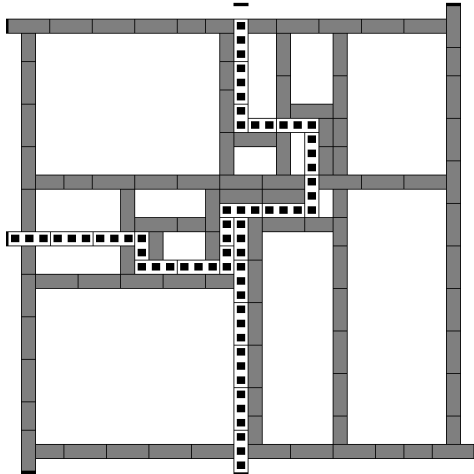
# Konjunktiver Baublock



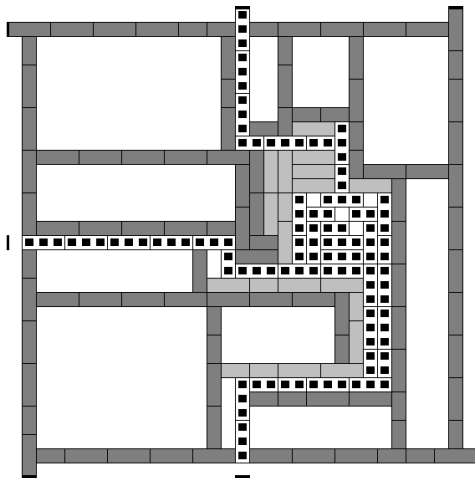
# Konjunktiver Baublock



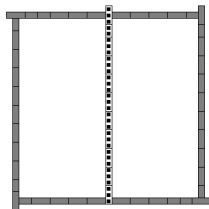
# Konjunktiver Baublock



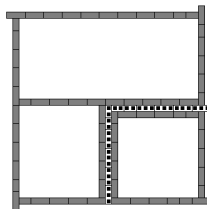
# Disjunktiver Baublock



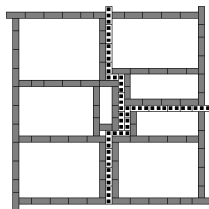
# Weitere Baublöcke



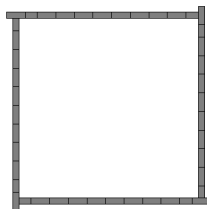
(a)



(b)



(c)



(d)

## Grundbausteine sind unzureichend

- Die Grundbausteine reichen nicht aus um Boolesche Logik darzustellen
- Angenommen die Zustände *offen* und *geschlossen* wären äquivalent mit *true* und *false* aus der Booleschen Logik
- *true* und *false* sollen also Ereignisse im Schaltkreis auslösen können
- Da *false* gleichbedeutend mit *geschlossen* ist, so würden sich die Autos auch weiterhin blockieren
- Damit wäre es unmöglich einen Invertierer zu bauen

# Darstellung von booleschen Werten

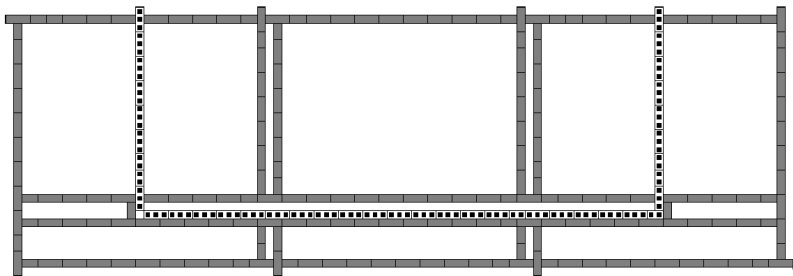
- Man stellt boolesche Werte durch 2 Triggerlinien dar
- Eine repräsentiert *true*, die andere *false*
- Beide Triggerlinien können Ereignisse in anderen Blöcken auslösen



# Darstellung von booleschen Werten

- Man stellt boolesche Werte durch 2 Triggerlinien dar
- Eine repräsentiert *true*, die andere *false*
- Beide Triggerlinien können Ereignisse in anderen Blöcken auslösen
- **Problem:** Es gibt unsinnige Werte

# Ein Switch



# Boolesche Logik mit GRH

Wir definieren Boolesche Werte wie folgt:

$$1 = (A_T^+, A_F^-)$$

$$0 = (A_T^-, A_F^+)$$

$$- = (A_T^-, A_F^-)$$

$$+ = (A_T^+, A_F^+)$$

1 repräsentiert *true*, 0 repräsentiert *false*. - und + sind die beiden unsinnigen Werte. + Kann aufgrund der Konstruktion des Switches nie auftreten.

# Boolesche Logik mit GRH

AND, OR und NOT mit GRH:

$$A \wedge B = (A_T \bar{\wedge} B_T, A_F \vee B_F)$$

$$A \vee B = (A_T \vee B_T, A_F \bar{\wedge} B_F)$$

$$\neg A = (A_F, A_T)$$

Damit:

$$- \wedge 0 = 0$$

$$- \wedge 1 = -$$

$$- \vee 0 = -$$

$$- \vee 1 = 1$$

## GRH ist NP-schwer

- Hierzu reduzieren wir SAT auf GRH

## GRH ist NP-schwer

- Hierzu reduzieren wir SAT auf GRH
- Für jede Variable in einem Booleschen Ausdruck benutzen wir einen Switch

## GRH ist NP-schwer

- Hierzu reduzieren wir SAT auf GRH
- Für jede Variable in einem Booleschen Ausdruck benutzen wir einen Switch
- Alle Switches werden mit – Initialisiert

## GRH ist NP-schwer

- Hierzu reduzieren wir SAT auf GRH
- Für jede Variable in einem Booleschen Ausdruck benutzen wir einen Switch
- Alle Switches werden mit – Initialisiert
- Der Boolesche Ausdruck wird durch die GRH Schaltkreise mit NOT, AND und OR dargestellt



## GRH ist NP-schwer

- Hierzu reduzieren wir SAT auf GRH
- Für jede Variable in einem Booleschen Ausdruck benutzen wir einen Switch
- Alle Switches werden mit – Initialisiert
- Der Boolesche Ausdruck wird durch die GRH Schaltkreise mit NOT, AND und OR dargestellt
- Die NOT, AND und OR Schaltkreise werden nun durch die Grundbaublöcke verbunden

## GRH ist NP-schwer

- Hierzu reduzieren wir SAT auf GRH
- Für jede Variable in einem Booleschen Ausdruck benutzen wir einen Switch
- Alle Switches werden mit – Initialisiert
- Der Boolesche Ausdruck wird durch die GRH Schaltkreise mit NOT, AND und OR dargestellt
- Die NOT, AND und OR Schaltkreise werden nun durch die Grundbaublöcke verbunden
- Alle Ausgänge der verwendeten Blöcke werden mit – initialisiert

## GRH ist NP-schwer

- Hierzu reduzieren wir SAT auf GRH
- Für jede Variable in einem Booleschen Ausdruck benutzen wir einen Switch
- Alle Switches werden mit – Initialisiert
- Der Boolesche Ausdruck wird durch die GRH Schaltkreise mit NOT, AND und OR dargestellt
- Die NOT, AND und OR Schaltkreise werden nun durch die Grundbaublöcke verbunden
- Alle Ausgänge der verwendeten Blöcke werden mit – initialisiert
- Umwandlung vom Booleschen Ausdruck in einen GRH-Schaltkreis also in polynomiell viel Platz und Zeit

## GRH ist NP-schwer

- Das Zielauto wird mit dem Output des Schaltkreises blockiert

## GRH ist NP-schwer

- Das Zielauto wird mit dem Output des Schaltkreises blockiert
- Der Output des Schaltkreises kann nur öffnen, genau dann wenn es eine Belegung der Booleschen Variablen gibt, die den Ausdruck erfüllen.

## GRH ist NP-schwer

- Das Zielauto wird mit dem Output des Schaltkreises blockiert
- Der Output des Schaltkreises kann nur öffnen, genau dann wenn es eine Belegung der Booleschen Variablen gibt, die den Ausdruck erfüllen.
- GRH zu lösen, ermöglicht es uns also auch SAT zu lösen

## GRH ist NP-schwer

- Das Zielauto wird mit dem Output des Schaltkreises blockiert
- Der Output des Schaltkreises kann nur öffnen, genau dann wenn es eine Belegung der Booleschen Variablen gibt, die den Ausdruck erfüllen.
- GRH zu lösen, ermöglicht es uns also auch SAT zu lösen
- GRH ist somit NP-schwer

## GRH $\in$ PSPACE

- Es reicht eine NTM mit polynomiell viel Platzbedarf anzugeben



## GRH $\in$ PSPACE

- Es reicht eine NTM mit polynomiell viel Platzbedarf anzugeben
- Startkonfiguration mit  $n$  Autos auf Turingband kodiert

## GRH $\in$ PSPACE

- Es reicht eine NTM mit polynomiell viel Platzbedarf anzugeben
- Startkonfiguration mit  $n$  Autos auf Turingband kodiert
- Es gibt  $2n$  mögliche Nachfolgekonfigurationen

## GRH $\in$ PSPACE

- Es reicht eine NTM mit polynomiell viel Platzbedarf anzugeben
- Startkonfiguration mit  $n$  Autos auf Turingband kodiert
- Es gibt  $2n$  mögliche Nachfolgekonfigurationen
- Wähle nichtdeterministisch eine der Möglichkeiten aus und aktualisiere Turingband

## GRH $\in$ PSPACE

- Es reicht eine NTM mit polynomiell viel Platzbedarf anzugeben
- Startkonfiguration mit  $n$  Autos auf Turingband kodiert
- Es gibt  $2n$  mögliche Nachfolgekonfigurationen
- Wähle nichtdeterministisch eine der Möglichkeiten aus und aktualisiere Turingband
- Solange wiederholen bis wir in Schleife kommen oder Zielauto herausfahren kann

## GRH $\in$ PSPACE

- Es reicht eine NTM mit polynomiell viel Platzbedarf anzugeben
- Startkonfiguration mit  $n$  Autos auf Turingband kodiert
- Es gibt  $2n$  mögliche Nachfolgekonfigurationen
- Wähle nichtdeterministisch eine der Möglichkeiten aus und aktualisiere Turingband
- Solange wiederholen bis wir in Schleife kommen oder Zielauto herausfahren kann
- Wir brauchen also nur  $O(n)$  viel Platz

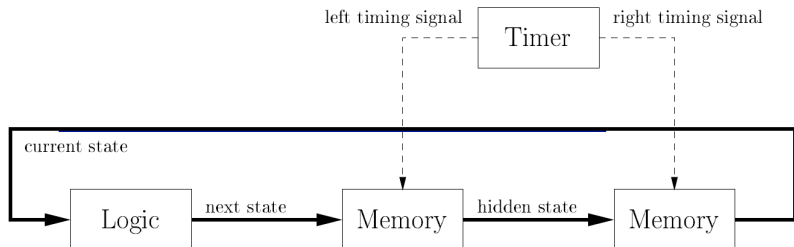
## GRH $\in$ PSPACE

- Es reicht eine NTM mit polynomiell viel Platzbedarf anzugeben
- Startkonfiguration mit  $n$  Autos auf Turingband kodiert
- Es gibt  $2n$  mögliche Nachfolgekonfigurationen
- Wähle nichtdeterministisch eine der Möglichkeiten aus und aktualisiere Turingband
- Solange wiederholen bis wir in Schleife kommen oder Zielauto herausfahren kann
- Wir brauchen also nur  $O(n)$  viel Platz
- Also GRH  $\in$  PSPACE

## Grundidee des Beweises

- Wir zeigen, dass man jede  $TM \in PSPACE$  mit einem GRH-Schaltkreis simulieren kann
- Schaltkreis (Latch) der Zustände abspeichern kann erforderlich
- Konstruktion eines Latch  $\Rightarrow$  Rückkopplung im GRH-Schaltkreis
- Taktgenerator (Timer) zum ansteuern der Speicherienheiten

## Grundidee des Beweises



- Informationsfluß schrittweise
- Zwei Speicher nach dem master-slave Prinzip
- Aber nur so mächtig wie ein endlicher Automat



## Probleme mit GRH-Schaltkreisen

- Autos können zu einem beliebigen Zeitpunkt Bewegungen rückwärts ausführen
- Auswirkungen auf die Funktionsweise des Schaltkreises

## Probleme mit GRH-Schaltkreisen

- Autos können zu einem beliebigen Zeitpunkt Bewegungen rückwärts ausführen
- Auswirkungen auf die Funktionsweise des Schaltkreises
- Eine Speichereinheit hat 2 mögliche Vorgängerzustände

## Probleme mit GRH-Schaltkreisen

- Autos können zu einem beliebigen Zeitpunkt Bewegungen rückwärts ausführen
  - Auswirkungen auf die Funktionsweise des Schaltkreises
- Eine Speichereinheit hat 2 mögliche Vorgängerzustände
  - Kann identisch oder verschieden vom aktuell zu speicherndem Wert sein

## Probleme mit GRH-Schaltkreisen

- Autos können zu einem beliebigen Zeitpunkt Bewegungen rückwärts ausführen
  - Auswirkungen auf die Funktionsweise des Schaltkreises
- Eine Speichereinheit hat 2 mögliche Vorgängerzustände
  - Kann identisch oder verschieden vom aktuell zu speicherndem Wert sein
  - Zwei verschiedene Autobewegungen die in den aktuellen Zustand geführt haben

## Probleme mit GRH-Schaltkreisen

- Autos können zu einem beliebigen Zeitpunkt Bewegungen rückwärts ausführen
  - Auswirkungen auf die Funktionsweise des Schaltkreises
- Eine Speichereinheit hat 2 mögliche Vorgängerzustände
  - Kann identisch oder verschieden vom aktuell zu speicherndem Wert sein
  - Zwei verschiedene Autobewegungen die in den aktuellen Zustand geführt haben
  - Speicher kann jeden beliebigen Wert annehmen

## Probleme mit GRH-Schaltkreisen

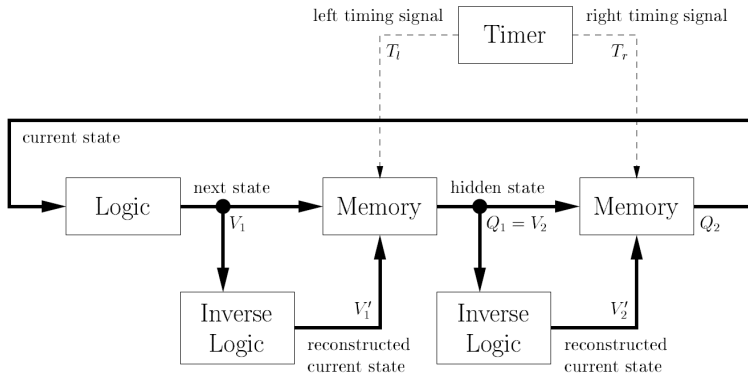
- Autos können zu einem beliebigen Zeitpunkt Bewegungen rückwärts ausführen
  - Auswirkungen auf die Funktionsweise des Schaltkreises
- Eine Speichereinheit hat 2 mögliche Vorgängerzustände
  - Kann identisch oder verschieden vom aktuell zu speicherndem Wert sein
  - Zwei verschiedene Autobewegungen die in den aktuellen Zustand geführt haben
  - Speicher kann jeden beliebigen Wert annehmen

Das Problem ist also, wie bauen wir Speichereinheiten, so dass jeder Speicher nur einen legalen Vorgängerzustand hat?

## Umkehrbare Logik

- Ein logischer Ausdruck ist umkehrbar, wenn seine Eingaben eindeutig aus seiner Ausgabe bestimmt werden kann
- Jeder nichtumkehrbare logische Ausdruck kann in einen umkehrbaren Ausdruck umgewandelt werden
- Dabei sind zusätzliche Ein- und Ausgänge erforderlich
- Jeder Schaltkreis kann also auch in einen äquivalenten Schaltkreis mit einem eindeutigen Inversen umgewandelt werden

# Recheneinheit mit Umkehrbarer Logik

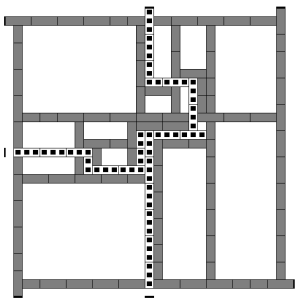




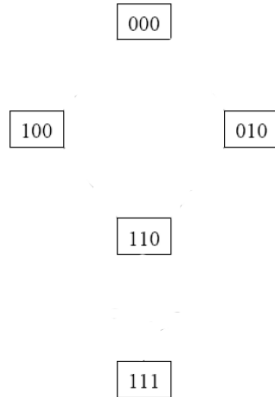
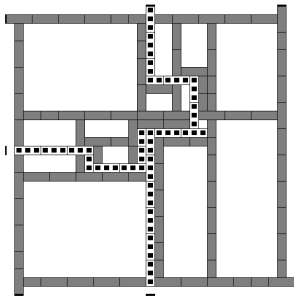
## GRH Schaltkreise analysieren

- Zum analysieren der Schaltkreise erzeugen wir uns einen Zustandsübergangsgraphen
- Ein Knoten repräsentiert einen legalen Zustand
- Eine Kante repräsentiert einen legalen Zustandsübergang

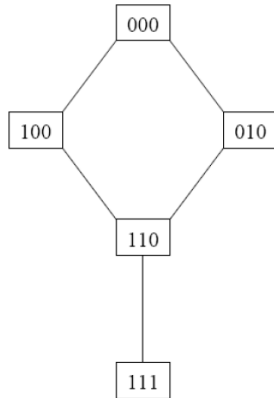
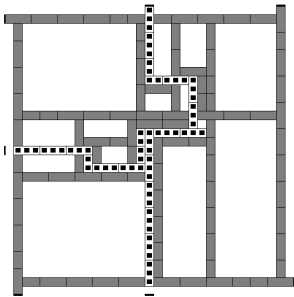
# Zustandübergangsgraph des Konjunktiven Baublocks



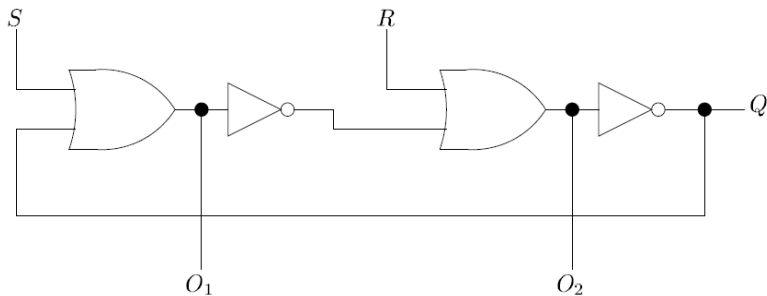
# Zustandübergangsgraph des Konjunktiven Baublocks



# Zustandübergangsgraph des Konjunktiven Baublocks

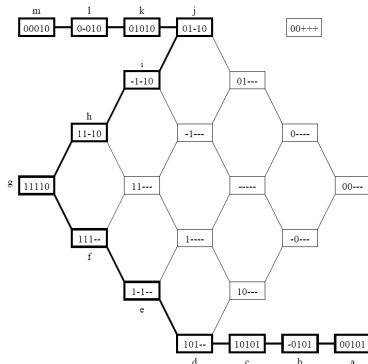


## Simple Latch

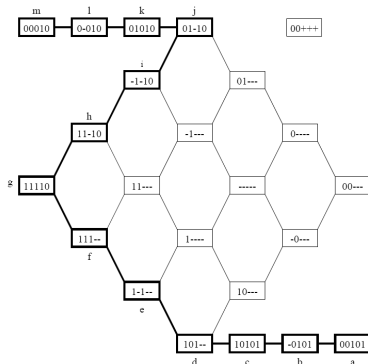


Funktionsweise aber verschieden eines klassischen Latch

# Zustandübergangsgraph des Simple Latch

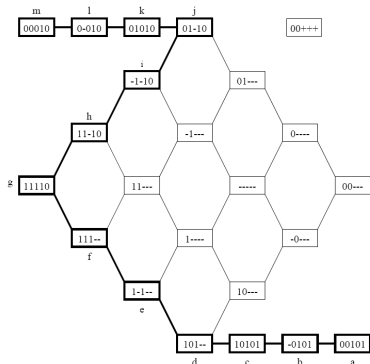


# Zustandübergangsgraph des Simple Latch



- Der Ausgang kann sich nicht ändern, wenn die Eingänge auf 0 gesetzt sind

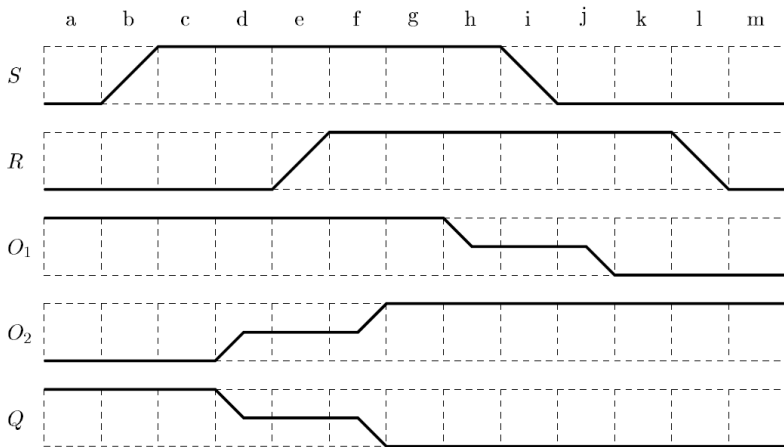
# Zustandübergangsgraph des Simple Latch



- Der Ausgang kann sich nicht ändern, wenn die Eingänge auf 0 gesetzt sind
- Belegt man nur einen Eingang, so kann man den Ausgang nie verändern



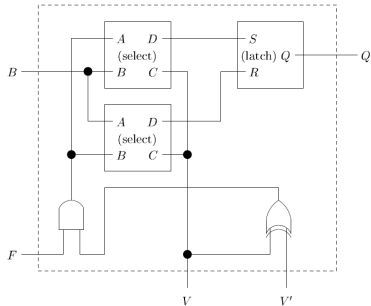
# Simple Latch



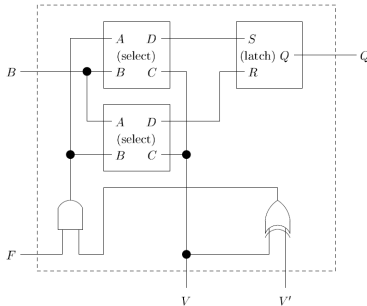
## Simple Latch

- Simple Latch reicht für unsere Konstruktion noch nicht aus
- Latch kann seinen Zustand immer nur von 1 auf 0 ändern und umgekehrt
- Insbesondere nicht invertierbar in unserem Sinne
- Wir brauchen einen Timer der ein Puls-Paar erzeugt

# Reversible Latch

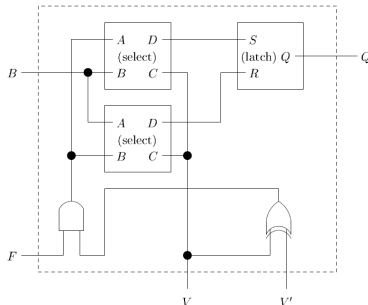


# Reversible Latch



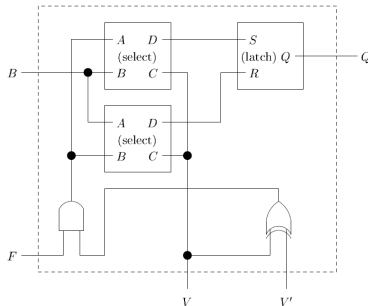
- Kommt der Front-Puls vor dem Back-Puls verhält der Latch sich wie normal
- Der neue Wert  $V$  bestimmt die Richtung des Pulspaars

# Reversible Latch



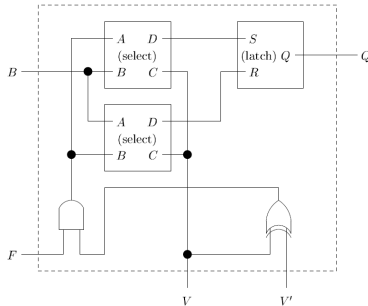
- Durch das XOR-Gate wird der Front-Puls unterdrückt, wenn vorheriger und neuer Wert identisch sind
- Der Latch bleibt dann im alten Zustand

# Reversible Latch



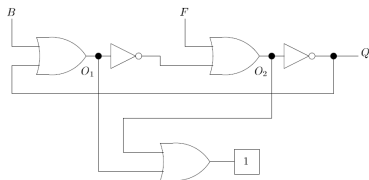
- Front-Puls wird nicht unterdrückt wenn  $V$  und  $V'$  verschieden sind
- Der Latch wechselt entsprechend den Zustand

# Reversible Latch



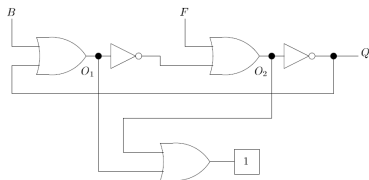
- $V$  und  $V'$  sind nach der Durchführung unverändert
- Somit genügen Informationen vorhanden um den vorherigen Wert anzunehmen bei Rückwärtsbewegung

# Einfacher Oszillator



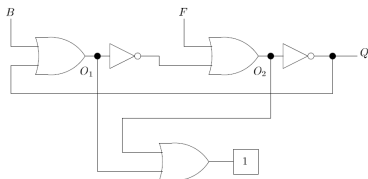


# Einfacher Oszillator



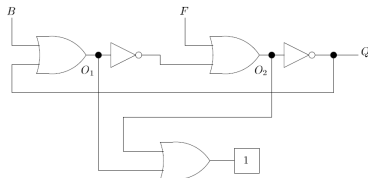
- Durch den festgelockten Oder-Schaltkreis auf 1 muss  $O_1$  oder  $O_2$  den Wert 1 haben
- $O_1$  und  $O_2$  können nicht gleichzeitig im Zustand – sein

# Einfacher Oszillator



- Nach dem Graphen des Simple Latch (2) muss der Oszillator einen Front und Back-Puls erzeugen wenn er seinen Ausgang ändern möchte

# Einfacher Oszillator

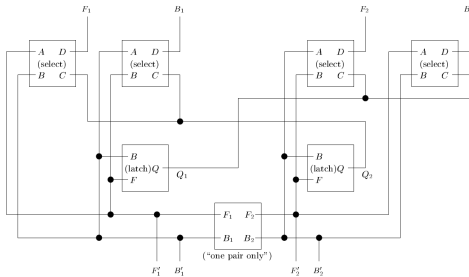


- Nach dem Graphen des Simple Latch (2) muss der Oszillator einen Front und Back-Puls erzeugen wenn er seinen Ausgang ändern möchte

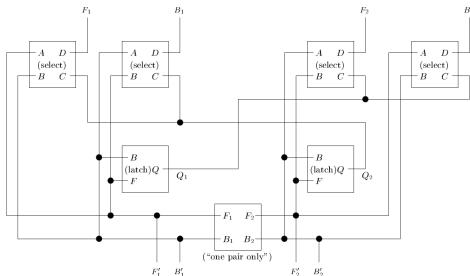
## Problem

Haben wir einmal einen Front und Back-Puls erzeugt, so können wir anschließend das gleiche Puls-Paar aber nur in der verkehrten Reihenfolge erzeugen

# Dual Timer

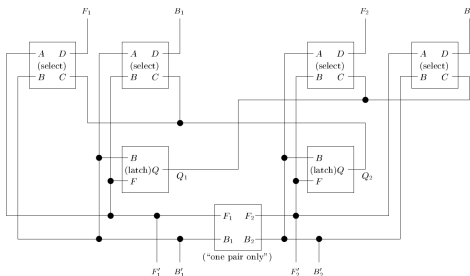


# Dual Timer



- Mit One-Pair-Only Schaltkreis entweder  $F_1'$  und  $B_1'$  aktiv oder  $F_2'$  und  $B_2'$
- $O_1$  und  $O_2$  können sich also nicht gleichzeitig ändern
- 4 Fälle zu betrachten

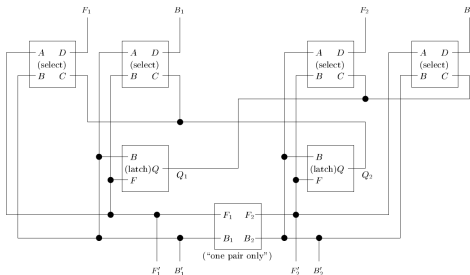
# Dual Timer



$Q_1 : 0 \rightarrow 1, Q_2 : 0 \rightarrow 0$

- Nur  $F'_1$  und  $B'_1$  ändern ihre Werte
- Da  $Q_2$  die ganze Zeit 0 ist, korrespondieren die Ausgänge  $F_1$  und  $B_1$  zu  $F'_1$  und  $B'_1$ .

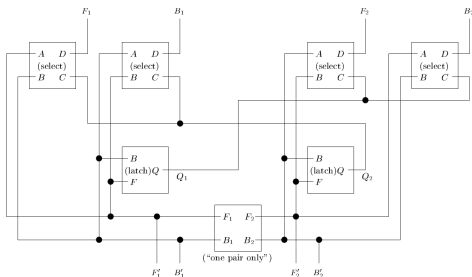
# Dual Timer



$Q_1 : 1 \rightarrow 1, Q_2 : 0 \rightarrow 1$

- Nur  $F_2'$  und  $B_2'$  ändern ihre Werte
- Da  $Q_1$  die ganze Zeit 1 ist, korrespondieren die Ausgänge  $F_2$  und  $B_2$  zu  $F_2'$  und  $B_2'$ .

# Dual Timer

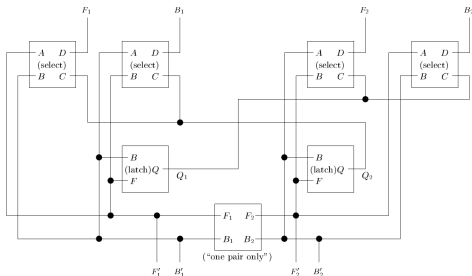


$Q_1 : 1 \rightarrow 0, Q_2 : 1 \rightarrow 1$

- Eingänge bei  $Q_1$  in umgekehrter Reihenfolge ausgegeben
- Da  $Q_2$  die ganze Zeit 1 ist, korrespondieren die Ausgänge  $F_1$  und  $B_1$  zu  $B_1'$  und  $F_1'$ .



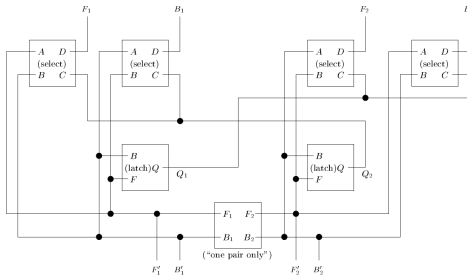
## Dual Timer



$Q_1 : 0 \rightarrow 0, Q_2 : 1 \rightarrow 0$

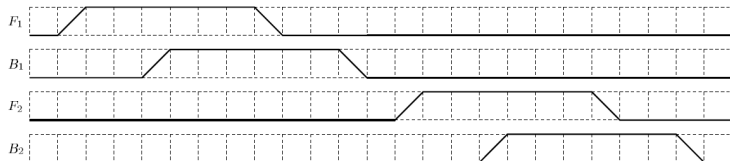
- Eingänge bei  $Q_2$  in umgekehrter Reihenfolge ausgegeben
- Da  $Q_1$  die ganze Zeit 0 ist, korrespondieren die Ausgänge  $F_2$  und  $B_2$  zu  $B'_2$  und  $F'_2$ .

# Dual Timer



Nun sind wir in unserer Ausgangsposition und können wieder von vorne Anfangen

# Dual Timer Graph



## GRH ist PSPACE-schwer

- Es ist noch nicht klar, wieviel Aufwand man investieren muss, damit alle Speichereinheiten invertierbar sind
- Bislang können wir nur Turingmaschinen simulieren, jeden Schritt eindeutig rückgängig machen können

## GRH ist PSPACE-schwer

- Es ist noch nicht klar, wieviel Aufwand man investieren muss, damit alle Speichereinheiten invertierbar sind
- Bislang können wir nur Turingmaschinen simulieren, jeden Schritt eindeutig rückgängig machen können

Wieviel Speicher brauchen wir um eine normale Turingmaschine auf einer rückkehrbaren Turingmaschine zu simulieren?

## GRH ist PSPACE-schwer

- Es ist noch nicht klar, wieviel Aufwand man investieren muss, damit alle Speichereinheiten invertierbar sind
- Bislang können wir nur Turingmaschinen simulieren, jeden Schritt eindeutig rückgängig machen können

Wieviel Speicher brauchen wir um eine normale Turingmaschine auf einer rückkehrbaren Turingmaschine zu simulieren?

C.H. Bennet hat gezeigt, dass man für jedes  $\epsilon > 0$  eine TM mit Zeit- und Platzbedarf  $T$  und  $S$  auf einer rückkehrbaren TM mit  $O(T^{1+\epsilon})$  und  $O(S \log T)$  simulieren kann

## GRH ist PSPACE-schwer

- Man kann also TM auf einer rückkehrbaren TM mit polynomiell viel Speicherplatz simulieren

## GRH ist PSPACE-schwer

- Man kann also TM auf einer rückkehrbaren TM mit polynomiell viel Speicherplatz simulieren
- Somit können wir diese rückkehrbare TM mit unserem GRH Schaltkreis simulieren



## GRH ist PSPACE-schwer

- Man kann also TM auf einer rückkehrbaren TM mit polynomiell viel Speicherplatz simulieren
- Somit können wir diese rückkehrbare TM mit unserem GRH Schaltkreis simulieren
- Dies geht für jede TM aus PSPACE

## GRH ist PSPACE-schwer

- Man kann also TM auf einer rückkehrbaren TM mit polynomiell viel Speicherplatz simulieren
- Somit können wir diese rückkehrbare TM mit unserem GRH Schaltkreis simulieren
- Dies geht für jede TM aus PSPACE
- GRH ist also PSPACE-schwer und damit PSPACE vollständig

## Quellen



Gary W. Flake, Eric B. Baum:

Rush Hour is PSPACE-complete, or Why you should generously tip parking lot attendants.

<http://citeseer.ist.psu.edu/266206.html>



Rush Hour

<http://www.puzzles.com/products/RushHour/RushHourApp.htm>



C. H. Bennet:

Time/Space trade-offs for reversible computation. *SIAM J. Computing*, 18(4):766-776, 1989.

Fragen?

Danke!