

$\vec{a}_1$   $h_2, h_1, h_3, h_4$   
 $\vec{a}_2$   $h_1, h_2, h_3, h_4$   
 $\vec{a}_3$   $h_1, h_2, h_3, h_4$   
 $\vec{a}_4$   $h_1, h_2, h_3, h_4$

$\vec{h}_1$   $a_1, a_2, a_3, a_4$   
 $\vec{h}_2$   $a_2, a_3, h_4, a_1$   
 $\vec{h}_3$   $a_3, a_2, a_1, a_4$   
 $\vec{h}_4$   $a_4, a_2, a_1, a_3$

א. ה' נכון, למען

$h_1$	$h_2$	$h_3$	$h_4$
$a_2$	$a_1$		
$a_3$			
$a_4$			
<hr/>			
$a_2$	$a_1$		
	$a_3$		
	$a_4$		
<hr/>			
$a_2$	$a_3$	$a_4$	
$a_1$			
<hr/>			
$a_1$	$a_3$	$a_4$	
	$a_2$		
<hr/>			
$a_1$	$a_2$	$a_4$	
		$a_3$	
<hr/>			
$a_1$	$a_2$	$a_3$	$a_4$

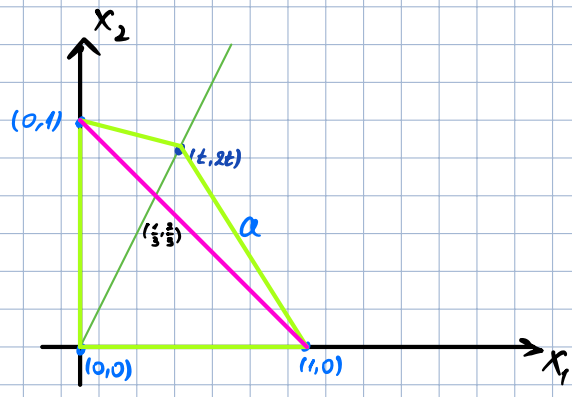
מאלגוריתם שיקוק הבסיסים מתקבלת ההשמה הבאה:

וניכנס לראות כי ההשמה  $(a_2, h_1), (a_1, h_2), (a_3, h_3), (a_4, h_4)$  שוללת עליה (סוכנים  $a_1$  ו- $a_2$  התחלפו מין הנתיים)

\* השמה זו לא מתקבלת מאלגוריתם חיסור הבסיסים מאחר שבה  $(a_3, h_2)$  נוצר חוסס

ב. נכון, תחילה נסדר את  $a$  להיות כראש סדר ההעקבות של  $h$ ; כשי שקרוש נשאלה. לאחר מכן נשתמש מאלגוריתם ה-TCD, מ' שבאיטרציה היא שנופה קינל, למען  $a$  קינל את  $h$ . יהיה כנא כתיב מסדר ההעקבות של  $h$  אם לא נשום כנר. ככל איטרציה נעקבן אל הנתיים מאושן זה את ההעקבות ואחר שיתיים מאלגוריתם נעלא את התקוות הדיקים שיתרבי היחסי ההעקבות באושן שרירותי.

יחסי ההעקבות הלא מנטיחים שההשמה שתתקבל תהיה זהה לזו שתתקבלת מ-TCD כיוון שכל איטרציה יוקצו נתיים באושן מאלגוריתם TCD היה מקצה ומאחר שההשמה שתתקבלת מ-TCD מקיימת יעילות, גם זו שתתקבל מאלגוריתם חיסור הבסיסים באושן תהיה יעילה.



נשתמש באיטיון הביאומטרי:

עבור  $\frac{1}{3} \leq t \leq \frac{1}{2}$  נקבל שהתמוס המתקבל מ-4 הנקודות לא קטור ולכן נשתמש ב- $(0,0), (1,0), (0,1)$  סלוק  
 עם התמוס סימטרי עם  $d_1 = d_2$  ולכן  $N(c,v) = (\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$

עבור  $\frac{1}{2} < t \leq \frac{1}{3}$  לא נוכל להעמיד ישר תומך עם שיפוע 2 הנקודה  $(t, 2t)$  ולכן הפתרון יתקבל הנקודה  
 שבה כן נוכל להעמיד ישר כזה, נחפש מאונך וסודלי נקודה שבה נוכל ליצור  
 משולש שווה שוקיים בעזרת ישר מ-d הנקודה ובעזרת אחת הישרים של  
 שפת התמוס- נשים את נ הנקודה תהיה על ישר a, ונקודת היראש ימצא  
 מעל אמצע הנסיים -  $x_1 = \frac{t}{2}$ . הישר a הוא  $x_2 = \frac{-2t}{1-t}(x-1)$  ולכן עבור  $x_1 = \frac{t}{2}$   
 נקבל  $N(c,v) = (\frac{t}{2}, \frac{t}{1-t}) \leq x_2 = \frac{t}{1-t}$

עבור  $t > \frac{1}{2}$  נוכל להעמיד הנקודה  $(t, 2t)$  ישר תומך עם שיפוע 2 ולכן  $N(c,v) = (t, 2t)$

$$N(c,v) = \begin{cases} (\frac{1}{2}, \frac{1}{2}) & t \leq \frac{1}{3} \\ (\frac{t}{2}, \frac{t}{1-t}) & \frac{1}{3} < t \leq \frac{1}{2} \\ (t, 2t) & t > \frac{1}{2} \end{cases}$$

נשים את כ למשל הווקטור  $x = (a_1, a_2, \dots, a_6)$  בלימה:

עילוי:  $\sum_{i \in N} x_i = \sum_{i=1}^6 a_i = V(N)$

יציבות קואלציות: תהא  $S \subseteq N$ , אם  $|S| < 4$ ,  $V(S) = 0$  ובאופן מ-ד:  $\sum_{i \in S} x_i \geq 0 = V(S)$   
 אם  $|S| \geq 4$ ,  $V(S) = \sum_{i \in S} a_i$  וכן  $\sum_{i \in S} x_i = \sum_{i \in S} a_i = V(S)$   
 ובסה"כ מתקיימת יציבות קואלציות.

נניח כי קיים ווקטור y שונה מ-x בלימה, ווקטור זה מקיים עילוי ולכן סב כן השנייים שמוצאו על x  
 להנחת הווקטור y הוא 0. כעת נסתכל על הקואלציה N, קיים שם איבר  $x_j \neq y_j$  מהכרח  
 אם  $x_j > y_j$  נציב את ו ונישאר עם הקואלציה קזולמ. אם  $x_j < y_j$ , קיים מהכרח  $i \neq j$  עבורו  
 $x_i < y_i$  כיון שבסוס השנייים צריק להתאפס ( $\Leftarrow$ ) אם הוספני לאיבר כלשהו ערך חיובי, מהכרח ניתן  
 הישג שלילי לאחרי ולעיקר). כעת הוצאני מהקואלציה N איבר ו שצדו ממש מ-  $x_i = a_i$  ולכן

ולכן לא מתקיימת יציבות קואלציות:  $\sum_{k \in M \text{ קזולמ}} y_k < \sum_{k \in M \text{ קזולמ}} x_k = \sum_{k \in M \text{ קזולמ}} a_k = V(M)$   
 $\Leftarrow$  בלימה מוכחה מהווקטור  $x = (a_1, a_2, \dots, a_6)$  בלימה.

נשים לט כן הסברים היחידים שהם התרומה של שחקן 1 אינה 0 הם אלה שבהם הוא שחקן מנצח, נצטגם ה-  $R_i$  (שחקן 1 הוא שחקן מנצח ומנצחם ה-  $i$ )  $\Leftrightarrow V(P_{R_i}) = 1$  &  $V(P_{R_i}) = 0$

$$\frac{i-1}{m} < 1 \quad \text{ואם} \quad \frac{i-1}{m} + \frac{2}{3} \geq 1$$

$$\frac{i-1}{m} \geq \frac{1}{3} \quad i < m+1$$

$$i \geq \frac{m+1}{3}$$

( )

$$\frac{m}{3} + 1 \leq i < m+1$$

אם  $\frac{2m}{3}$  אשתו  $i$ - $i$  ולפי אשתו כנ"ל  $i$   $m$  סקורים של אר המנצחים ולכן מסתבר  $\frac{2m}{3} \cdot m!$  אשתויות שחקן שחקן 1 הוא שחקן מנצח

$$Y_i(V) = \frac{1}{(m+1)!} \sum_{R_i \in \Pi_R} R_i^1 = \frac{1}{(m+1)!} \cdot \frac{2m}{3} \cdot m! = \frac{2m}{3(m+1)} \xrightarrow{m \rightarrow \infty} \frac{2}{3}$$