

# Tema 7. Complexitat

Estructures de Dades i Algorismes

FIB

Transparències d' **Antoni Lozano**  
(amb edicions menors d'altres professors)

Q2 2023 – 24

## 1 Classes

- Problemes decisionals
- Temps polinòmic i exponencial
- Indeterminisme

## 2 Reduccions

- Concepte de reducció
- Exemple de reducció

## 3 NP-completesa

- Teoria de la NP-completesa
- Problemes NP-complets

## 1 Classes

- Problemes decisionals
- Temps polinòmic i exponencial
- Indeterminisme

## 2 Reduccions

- Concepte de reducció
- Exemple de reducció

## 3 NP-completesa

- Teoria de la NP-completesa
- Problemes NP-complets

- L' **anàlisi d'algorismes** estudia la quantitat de recursos que necessita un algorisme per resoldre un problema.
- La **teoria de la complexitat** considera els algorismes possibles que resolen un mateix problema.
- Mentre l'anàlisi d'algorismes se centra en els **algorismes**, la teoria de la complexitat s'interessa pels **problemes**.
- Veurem les eines més bàsiques per **classificar** els problemes segons la seva complexitat.

Per classificar els problemes, considerarem les seves versions decisionals.

## Definició

Un **problema decisional** és un problema en el qual la sortida és **sí** o **no**

Equivalentment, un problema és decisional quan s'ha de determinar si l'**entrada** (també anomenada **instància**) satisfà o no una certa propietat.

Molts problemes vistos fins ara són decisionals:

- **connectivitat**: donat un graf, decidir si és connex.
- **3-colorabilitat**: donat un graf, decidir si és 3-colorable.
- **accessibilitat**: donat un graf  $G = (V, E)$  i dos vèrtexs  $i, j \in V$ , decidir si hi ha un camí a  $G$  entre  $i$  i  $j$ .

o es poden transformar en decisionals:

- **camí curt**: donat un graf  $G = (V, E)$ , dos vèrtexs  $i, j \in V$  i un natural  $k$ , decidir si hi ha un camí a  $G$  entre  $i$  i  $j$  de longitud màxima  $k$ .

Certes versions decisionals d'alguns problemes no tenen gaire sentit.

## Problema de les $n$ -reines decisional (1a versió)

Donat un natural  $n$ , decidir si es poden col·locar  $n$  reines en un tauler  $n \times n$  sense que cap n'amenaci cap altra.

Se sap que hi ha solucions per a tot  $n \neq 2, 3$ .

Per tant, l'algorisme següent decideix el problema en temps  $\Theta(1)$ .

REINES( $n$ )

**si**  $n = 2$  **o**  $n = 3$  **llavors**

**retornar** FALS

**si no**

**retornar** CERT

El que ens interessa és trobar una solució, no saber si existeix.

## Problema de les $n$ -reines decisional (2a versió)

Donat un natural  $n$  i  $k$  valors  $r_1, \dots, r_k$ , amb  $k \leq n$ , decidir si es poden col·locar  $n$  reines en un tauler  $n \times n$  sense que cap n'amenaci cap altra i de manera que per a tot  $i$  tal que  $1 \leq i \leq k$ , la reina de la fila  $i$  ocupi la columna  $r_i$ .

Aquesta versió, tot i ser decisional, permet trobar una solució amb

$$n + (n - 1) + (n - 2) \cdots + 1 = \sum_{i=1}^n i = \frac{n(n + 1)}{2}$$

execucions de l'algorisme que el resol.



Altres problemes decisionals:

- 1 **primalitat**: donat un natural, decidir si és primer.
- 2 **viatjant de comerç**: donades  $n$  ciutats, les distàncies entre elles i un nombre de kilòmetres  $k$ , decidir si hi ha un recorregut d'un màxim de  $k$  kilòmetres que passi per totes i torni a l'origen.
- 3 **aturada fitada**: donats un natural  $k$ , un programa  $P$  i una entrada pel programa  $e$ , determinar si quan executem  $P$  amb entrada  $e$ , el programa s'atura en com a molt  $k$  passos.

# Problemes decisionals

Un problema decisonal es representa formalment mitjançant un conjunt: el conjunt de les entrades amb resposta **sí**

Per exemple, el conjunt que representa el problema de connectivitat és el conjunt dels grafs connexos.

I el conjunt que representa el problema de primalitat és el conjunt dels nombres primers.

En general, si  $T$  és una propietat que els elements d'un conjunt d'entrades  $E$  poden tenir o no, i ens plantegem el següent problema decisonal:

## **Problema A**

Donat  $x \in E$ , determinar si es compleix  $T(x)$

aleshores podem descriure formalment  $A$  com el conjunt:

$$A = \{ x \in E \mid T(x) \} .$$

# Problemes decisionals

Les entrades dels problemes pertanyeran a certs **dominis de dades** (és a dir, conjunts que podem representar en un ordinador).

Per exemple:

- els nombres naturals
- les tuples de naturals
- els grafs
- els dags amb pesos en els arcs
- les fórmules booleanes

En cada cas, considerarem una funció de **mida**.

## Funció de mida

Donat un  $x \in E$ , on  $E$  és un domini de dades, la **mida de  $x$** , representada amb  $|x|$ , és el nombre de símbols necessaris per codificar  $x$ .

# Problemes decisionals

Donat un problema  $A$  definit sobre un conjunt d'entrades  $E$ , distingirem entre:

- les **entrades positives**: les que pertanyen a  $A$
- les **entrades negatives**: les que pertanyen a  $E - A$

## Primalitat

El problema de la primalitat el podem descriure informalment així:

### Primalitat

Donat un natural  $x$ , determinar si  $x$  és primer.

O bé formalment com el conjunt de les entrades positives:

$$P = \{x \in \mathbb{N} \mid x \text{ és primer} \}.$$

Un exemple de funció de mida per als naturals és la que compta el nombre de dígitos de la representació binària:

$$|x| = \text{nombre de dígitos de } x \text{ en binari} = \lfloor \log_2 x \rfloor + 1.$$

# Problemes decisionals

Donat un problema  $A$  definit sobre un conjunt d'entrades  $E$ , distingirem entre:

- les **entrades positives**: les que pertanyen a  $A$
- les **entrades negatives**: les que pertanyen a  $E - A$

## Primalitat

El problema de la primalitat el podem descriure informalment així:

### **Primalitat**

Donat un natural  $x$ , determinar si  $x$  és primer.

O bé formalment com el conjunt de les entrades positives:

$$P = \{x \in \mathbb{N} \mid x \text{ és primer}\}.$$

Un exemple de funció de mida per als naturals és la que compta el nombre de dígit de la representació binària:

$$|x| = \text{nombre de dígit de } x \text{ en binari} = \lfloor \log_2 x \rfloor + 1.$$

Ara que ja podem descriure els problemes com a objectes matemàtics, els podem agrupar en classes en funció de la seva complexitat.

- Considerarem classes de problemes segons els recursos necessaris per resoldre'ls.
- Una classe agrupa problemes, de la mateixa manera que un problema agrupa entrades.
- Cal distingir entre tres nivells d'abstracció:
  - Les **entrades**  
Per exemple, les seqüències d'enters
  - Els **problemes**: conjunts d'entrades  
Per exemple, les seqüències d'enters ordenades
  - Les **classes**: conjunts de problemes  
Per exemple, els que podem resoldre en temps lineal

# Temps polinòmic i exponencial

Suposem que  $t : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  és una funció.

## Algorismes de cost $t$

Diem que un algorisme  $\mathcal{A}$  té cost  $t$  si el seu cost en cas pitjor pertany a  $\mathcal{O}(t)$ .

## Problemes decidibles en temps $t$

Si un algorisme  $\mathcal{A}$  rep entrades d'un conjunt  $E$  i té una sortida binària, escriurem:

$$\mathcal{A} : E \rightarrow \{0, 1\}.$$

Diem que un problema decisonal  $A$  és decidable en temps  $t$  si existeix un algorisme de cost  $t$  que el decideix (el resol); és a dir, si existeix  $\mathcal{A} : E \rightarrow \{0, 1\}$  de cost  $t$  tal que, per a tot  $x \in E$ :

$$x \in A \Rightarrow \mathcal{A}(x) = 1$$

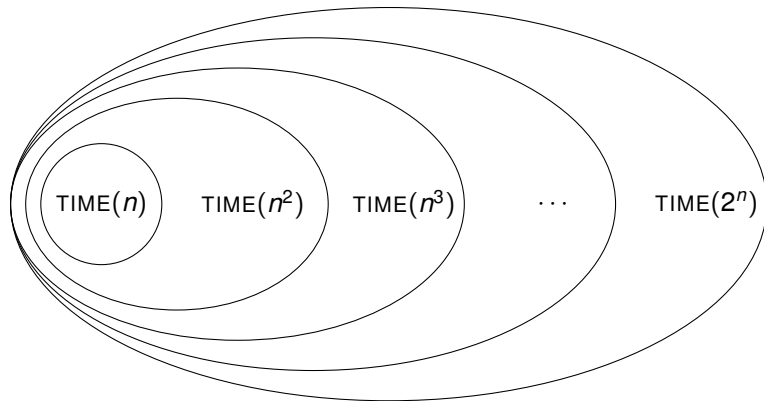
$$x \notin A \Rightarrow \mathcal{A}(x) = 0$$

# Temps polinòmic i exponencial

## Classe $\text{TIME}(t)$

Donada una funció  $t : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$ , agrupem els problemes decidibles en temps  $t$ :

$$\text{TIME}(t) = \{A \mid A \text{ és decidible en temps } t\}.$$





Recordem que hi ha una gran diferència entre tenir un algorisme **polinòmic** o un d'**exponencial** per a un problema.

En el tema 1 havíem vist les dues taules següents que assenyalen diferències quantitatives entre polinomis i exponencials.

# Temps polinòmic i exponencial

Taula 1 (Garey/Johnson, *Computers and Intractability*)

Comparació de funcions polinòmiques i exponencials.

cost	10	20	30	40	50
$n$	0.00001 s	0.00002 s	0.00003 s	0.00004 s	0.00005 s
$n^2$	0.0001 s	0.0004 s	0.0009 s	0.0016 s	0.0025 s
$n^3$	0.001 s	0.008 s	0.027 s	0.064 s	0.125 s
$n^5$	0.1 s	3.2 s	24.3 s	1.7 min	5.2 min
$2^n$	0.001 s	1.0 s	17.9 min	12.7 dies	35.7 anys
$3^n$	0.059 s	58 min	6.5 anys	3855 segles	$2 \times 10^8$ segles

Taula 2 (Garey/Johnson, *Computers and Intractability*)

Efecte de les millores en la tecnologia sobre algorismes polinòmics i exponencials.

cost	tecnologia actual	tecnologia $\times 100$	tecnologia $\times 1000$
$n$	$N_1$	$100N_1$	$1000N_1$
$n^2$	$N_2$	$10N_2$	$31.6N_2$
$n^3$	$N_3$	$4.64N_3$	$10N_3$
$n^5$	$N_4$	$2.5N_4$	$3.98N_4$
$2^n$	$N_4$	$N_4 + 6.64$	$N_4 + 9.97$
$3^n$	$N_5$	$N_5 + 4.19$	$N_5 + 6.29$

## Classe P

Definim la classe P com la unió de les classes de temps polinòmiques:

$$P = \bigcup_{k>0} \text{TIME}(n^k).$$

És a dir, un problema pertany a P si és decidible en temps  $n^k$  per a algun  $k$ .

P són els problemes que podem resoldre amb un algorisme polinòmic

## Classe EXP

Definim la classe EXP com la unió de les classes de temps exponencials:

$$\text{EXP} = \bigcup_{k>0} \text{TIME}(2^{n^k}).$$

És a dir, un problema és a EXP si és decidible en temps  $2^{n^k}$  per a algun  $k$ .

EXP són els problemes que podem resoldre amb un algorisme exponencial

# Temps polinòmic i exponencial

Es considera que els problemes de la classe P són **tractables**, mentre que els de la classe EXP que no estan a P són **intractables**

## Exemples

- CONNECTIVITAT  $\in P$
- ACCESSIBILITAT  $\in P$
- PRIMALITAT  $\in P$
- CAMÍ CURT  $\in P$
- 2-COLORABILITAT  $\in P$
- 3-COLORABILITAT  $\in EXP$  (no se sap si és a P)
- VIATJANT  $\in EXP$  (no se sap si és a P)
- ATURADA FITADA  $\in EXP$  (i se sap que no és a P)

## Teorema

$P \subsetneq EXP$ .

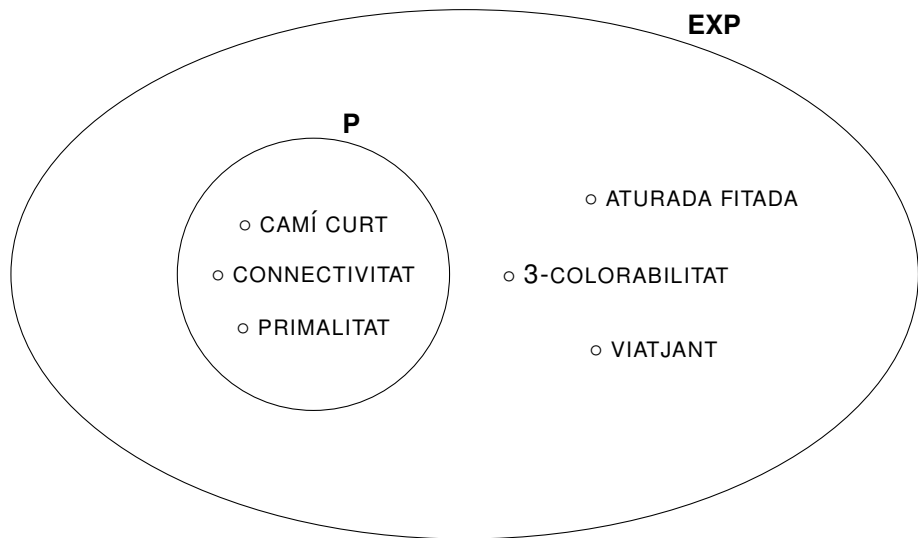
La inclusió estricta del teorema es pot dividir en dues parts:

①  $P \subseteq EXP$ . Evident a partir de les definicions:

$$P = \bigcup_{k \geq 0} \text{TIME}(n^k) \subseteq \bigcup_{k \geq 0} \text{TIME}(2^{n^k}) = EXP$$

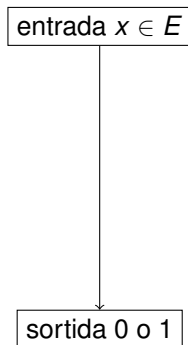
②  $P \neq EXP$ . La demostració està fora de l'abast de l'assignatura.

# Temps polinòmic i exponencial



# Indeterminisme

- Els algorismes vistos fins ara són **deterministes**: segueixen un únic **camí de càlcul** des de l'entrada fins al resultat.
- L'execució d'un algorisme  $\mathcal{A} : E \rightarrow \{0, 1\}$  per a un conjunt de dades  $E$  es pot veure com un camí:





Un algorisme **indeterminista** pot arribar a un resultat a través de diferents camins. El seu funcionament s'assembla més a un **arbre**.

Un algorisme  $\mathcal{A} : E \rightarrow \{0, 1\}$  és **indeterminista** si pot fer ús d'una nova funció

TRIAR( $x$ )

que retorna un nombre  $y$  entre 0 i  $x$ .

Aleshores:

- $\mathcal{A}$  comença el càlcul de manera determinista fins la primera instrucció TRIAR.
- Per a cada valor retornat per TRIAR, el càlcul es divideix en diferents branques amb el valor corresponent.
- Diem que  $\mathcal{A}$  retorna 1 si ho fa en **alguna** de les branques de l'arbre de càlcul.

## Exemple: compostos

El problema

$$\text{COMPOSTOS} = \{x \mid \exists y \ 1 < y < x \text{ i } y \text{ divideix } x\}$$

té un algorisme determinista trivial de temps exponencial

entrada  $x$

**per a**  $y = 2$   **fins**  $x - 1$

**si**  $y$  divideix  $x$   **llavors**

**retornar** 1

**retornar** 0

i un algorisme indeterminista de temps polinòmic

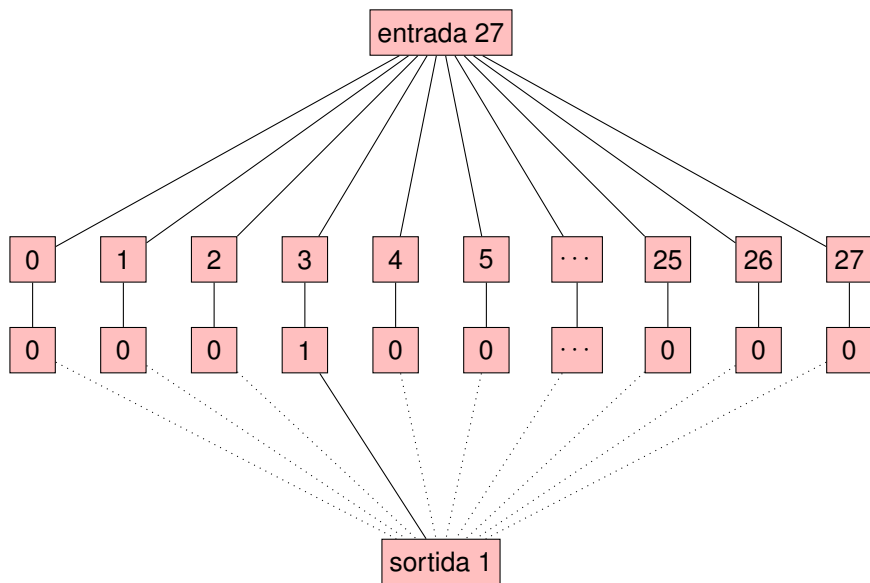
entrada  $x$

$y \leftarrow \text{TRIAR}(x)$

**si**  $1 < y < x$  **i**  $y$  divideix  $x$   **llavors**

**retornar** 1

**retornar** 0



- En l'exemple anterior, diem que el 3 és un **testimoni** del fet que el nombre 27 és compost.
- És a dir, en el problema COMPOSTOS existeixen:
  - Possibles testimonis ( $y < x$ ) del fet que un nombre  $x$  és compost.  
La mida dels testimonis no és més gran que la de l'entrada:  $|y| \leq |x|$
  - Un algorisme polinòmic que, donat un  $y$ , **verifica** si  $y$  divideix  $x$ .
- Hi ha molts problemes per als quals hi ha testimonis curts, que es poden verificar en temps polinòmic.

## Exemple: 3-colorabilitat

El problema

$$3\text{-COLORABILITAT} = \{ G \mid G \text{ és 3-colorable} \}$$

també té un algorisme exhaustiu de temps exponencial

entrada  $G = (V, E)$

$n \leftarrow |V|$

**per a cada** tupla  $(c_1, \dots, c_n)$  on  $\forall i \leq n \ c_i \in \{0, 1, 2\}$

**si**  $(c_1, \dots, c_n)$  és una 3-coloració de  $G$  **llavors**

**retornar 1**

**retornar 0**

## Exemple: 3-colorabilitat

i un algorisme indeterminista de temps polinòmic

entrada  $G = (V, E)$

$n \leftarrow |V|$

**per a**  $i = 1$  fins  $n$

$c_i \leftarrow \text{TRIAR}(2)$

**si**  $(c_1, \dots, c_n)$  és una 3-coloració de  $G$  **llavors**

**retornar** 1

**si no**

**retornar** 0

La **definició formal** dels algorismes polinòmics indeterministes separa:

- el càlcul del testimoni i
- el càlcul determinista.

## Decidibilitat en temps polinòmic indeterminista

Un problema decisonal  $A$  definit sobre un conjunt d'entrades  $E$  es diu que és **decidable en temps polinòmic indeterminista** si existeix

- un conjunt  $E'$  de possibles testimonis
- un algorisme polinòmic  $\mathcal{V} : E \times E' \rightarrow \{0, 1\}$  (anomenat **verificador**) i
- un polinomi  $p(n)$

tals que per a tot  $x \in E$ , tenim

$$x \in A \Rightarrow \mathcal{V}(x, y) = 1 \text{ per a algun } y \in E' \text{ tal que } |y| \leq p(|x|)$$

$$x \notin A \Rightarrow \mathcal{V}(x, y) = 0 \text{ per a tot } y \in E' \text{ tal que } |y| \leq p(|x|)$$

Si  $x \in A$ , els  $y$  tals que  $\mathcal{V}(x, y) = 1$  se'n diuen **testimonis** o **certificats**.



Per veure que un problema  $A$  és decidible en temps polinòmic indeterminista caldrà comprovar:

- 1 que les entrades positives de  $A$  tenen testimonis de mida polinòmica i que les entrades negatives de  $A$  no tenen testimonis de mida polinòmica

(cal indicar quins són els testimonis)

- 2 que els testimonis es poden verificar en temps polinòmic

(cal trobar un verificador)

## Compostos

Considerem el problema

$$\text{COMPOSTOS} = \{x \mid \exists y \ 1 < y < x \text{ i } y \text{ divideix } x\}$$

- 1 Els **testimonis** per a  $x$  són tots els  $y \neq 1, x$  que divideixen  $x$ .
- 2 El **polinomi** és  $p(n) = n$
- 3 El **verificador** és

```
 $\mathcal{V}(x, y)$   
  si  $1 < y < x$  i  $y$  divideix  $x$  llavors  
    retornar 1  
  si no  
    retornar 0
```

COMPOSTOS és decidible en temps polinòmic indeterminista perquè

$$x \in \text{COMPOSTOS} \Leftrightarrow \mathcal{V}(x, y) = 1 \text{ per a algun } y \text{ t.q. } |y| \leq p(|x|).$$

## 3-colorabilitat

Considerem el problema

$$3\text{-COLOR} = \{ G \mid G \text{ és 3-colorable} \}$$

- 1 Els **testimonis** per a  $G = (V, E)$  són totes les 3-coloracions  $C$  de  $G$  de la forma  $C = (c_1, c_2, \dots, c_n)$ , on  $n = |V|$  i  $c_i \in \{0, 1, 2\}$  per a tot  $i \leq n$ .
- 2 El **polinomi** (amb representacions raonables de  $G$  i  $C$ ) pot ser  $p(n) = n$
- 3 El **verificador** és

```
 $\mathcal{V}(G, C)$   
   $n \leftarrow |V|$   
  si  $C$  és una 3-coloració de  $G$  llavors  
    retornar 1  
  si no  
    retornar 0
```

Tots els problemes decidibles en temps polinòmic indeterminista els agrupem en una classe.

## Classe NP

Definim la classe NP (de *nondeterministic polynomial time*) com:

$$\text{NP} = \{A \mid A \text{ és decidible en temps polinòmic indeterminista}\}.$$

Com es relaciona NP amb P i EXP?

Diferència fonamental entre P i NP:

- els testimonis dels problemes de P es poden **trobar** en temps polinòmic
- els testimonis dels problemes de NP es poden **verificar** en temps polinòmic

## Quadrats perfectes i compostos

- 1  $\text{QUADRATS} = \{x \in \mathbb{N} \mid \exists y \ 1 \leq y < x \text{ i } x = y^2\}$
- 2  $\text{COMPOSTOS} = \{x \in \mathbb{N} \mid \exists y \ 1 < y < x \text{ i } y \text{ divideix } x\}$

## 2 i 3-colorabilitat

- 1  $\text{2-COLORABILITAT} = \{G \mid G \text{ és 2-colorable}\}$
- 2  $\text{3-COLORABILITAT} = \{G \mid G \text{ és 3-colorable}\}$

## Teorema

$P \subseteq NP$ .

## Demostració

Tot algorisme determinista també és indeterminista (però no fa ús de la instrucció TRIAR).

Vist d'una altra manera, per a tot  $A \in P$ , podem crear verificadors  $\mathcal{V}$  tals que

$$\mathcal{V}(x, y) = 1 \Leftrightarrow x \in A$$

independentment de  $y$ . Per tant,  $A \in NP$ .

Diferència entre NP i EXP:

- els problemes de NP tenen testimonis verificables en temps polinòmic
- els problemes d'EXP poden tenir testimonis exponencialment llargs

Per resoldre els problemes de NP hi ha un algorisme estàndard exponencial que cerca un testimoni i el verifica

## Teorema

$NP \subseteq EXP$ .

## Demostració

Segui  $A \in NP$ . Llavors, existeix un polinomi  $p(n)$  i un verificador  $\mathcal{V}$  tals que

$$x \in A \Rightarrow \mathcal{V}(x, y) = 1 \text{ per a algun } y \in E \text{ tal que } |y| \leq p(|x|)$$

$$x \notin A \Rightarrow \mathcal{V}(x, y) = 0 \text{ per a tot } y \in E \text{ tal que } |y| \leq p(|x|)$$

Podem considerar un algorisme exponencial per a  $A$  que cerca un testimoni:

entrada  $x$

**per a tot**  $y$  tal que  $|y| \leq p(|x|)$

**si**  $\mathcal{V}(x, y) = 1$  **llavors**

**retornar** 1

**retornar** 0

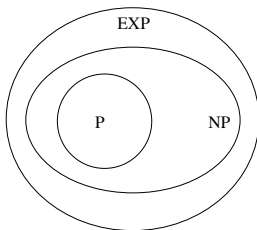
És fàcil veure que l'algorisme anterior és exponencial i decideix  $A$ .  
Per tant,  $A \in EXP$ .



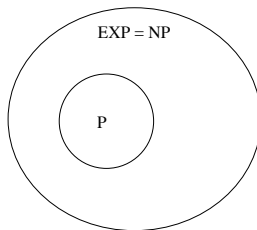
# Indeterminisme

- No se sap si  $P = NP$ .
- Podem assegurar que  $P \neq NP$  o  $NP \neq EXP$  (perquè se sap que  $P \neq EXP$ ).
- Per tant, hi ha tres possibilitats:

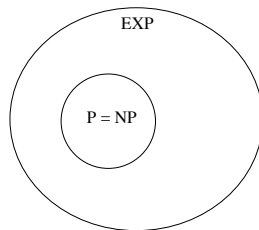
(a)



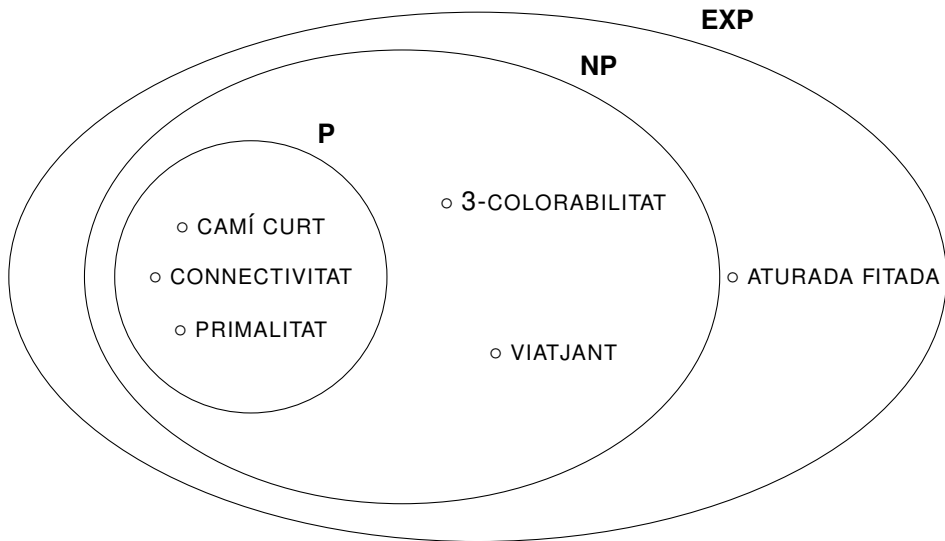
(b)



(c)



Prendrem (a) com a hipòtesi de treball.



## 1 Classes

- Problemes decisionals
- Temps polinòmic i exponencial
- Indeterminisme

## 2 Reduccions

- Concepte de reducció
- Exemple de reducció

## 3 NP-completesa

- Teoria de la NP-completesa
- Problemes NP-complets

# Concepte de reducció

Si hem de resoldre un problema  $A$  i disposem d'un algorisme per resoldre  $B$ , podem usar-lo per resoldre  $A$ ?

## Reduccions

Siguin  $A$  i  $B$  dos problemes decisionals amb conjunts d'entrades  $E$  i  $E'$ , resp.

Diem que  **$A$  es redueix a  $B$  en temps polinòmic** si existeix un algorisme polinòmic  $\mathcal{F} : E \rightarrow E'$  tal que  $|\mathcal{F}(x)|$  és polinòmic respecte  $|x|$  i

$$x \in A \Rightarrow \mathcal{F}(x) \in B$$

$$x \notin A \Rightarrow \mathcal{F}(x) \notin B$$

En aquest cas, escrivim  $A \leq^p B$  (o  $A \leq^p B$  via  $\mathcal{F}$ ).  
Diem que  $\mathcal{F}$  és una reducció polinòmica de  $A$  a  $B$ .

Equivalentment  $A$  es redueix a  $B$  in temps polinòmic si existeix un algorisme polinòmic  $\mathcal{F}$  tal que  $x \in A \Leftrightarrow \mathcal{F}(x) \in B$ .

La idea és que si  $A$  es redueix a  $B$ , podem usar  $B$  per resoldre  $A$ :  
composem la reducció de  $A$  a  $B$  amb l'algorisme per a  $B$ .

Si l'algorisme per a  $B$  és polinòmic, aquest algorisme per a  $A$  també ho és!

# Exemple de reducció

## Problema de la MOTXILLA (o KNAPSACK)

Donada una motxilla amb capacitat  $C$ , un valor  $V$  i  $n$  objectes amb

- pesos  $p_1, p_2, \dots, p_n$
- i valors  $v_1, v_2, \dots, v_n$

trobar una selecció  $S \subseteq \{1, \dots, n\}$  dels objectes

- que no superi la capacitat de la motxilla:  $\sum_{i \in S} p_i \leq C$
- amb valor almenys  $V$ :  $\sum_{i \in S} v_i \geq V$

## Problema d'INEQUACIONS LINEALS 0-1

Donada una matriu  $A$  de  $m \times n$  enters i donat un vector  $b$  de  $m$  enters, determinar si existeix un vector  $x \in \{0, 1\}^n$  tal que  $Ax \geq b$ .

En altres paraules, tenim  $m$  inequacions sobre  $n$  variables enteres que prenen valors en  $\{0, 1\}$ .

# Exemple de reducció

Suposem que volem resoldre MOTXILLA,  
i tenim un programa per a INEQUACIONS LINEALS 0-1 (p. ex. Maple).

Donada una entrada de MOTXILLA:

- capacitat  $C$
- valor mínim  $V$
- nombre d'objectes  $n$
- pesos  $p_1, p_2, \dots, p_n$
- valors  $v_1, v_2, \dots, v_n$ ,

considerem variables 0-1  $x_i$  que signifiquen “agafo l' $i$ -èsim objecte”

Lavors hi ha subconjunt d'objectes per a l'entrada de MOTXILLA si i només si el següent sistema d'inequacions lineals té solució:

$$\sum_{i=1}^n p_i x_i \leq C$$
$$\sum_{i=1}^n v_i x_i \geq V$$

# Exemple de reducció

Suposem que volem resoldre MOTXILLA, i tenim un programa per a INEQUACIONS LINEALS 0-1 (p. ex. Maple).

Donada una entrada de MOTXILLA:

- capacitat  $C$
- valor mínim  $V$
- nombre d'objectes  $n$
- pesos  $p_1, p_2, \dots, p_n$
- valors  $v_1, v_2, \dots, v_n$ ,

considerem variables 0-1  $x_i$  que signifiquen “agafo l' $i$ -èsim objecte”

Lavors hi ha subconjunt d'objectes per a l'entrada de MOTXILLA si i només si el següent sistema d'inequacions lineals té solució:

$$\sum_{i=1}^n (-p_i)x_i \geq -C$$

$$\sum_{i=1}^n v_i x_i \geq V$$

# Exemple de reducció

## Exemple d'entrada per a MOTXILLA

$$C = 3$$

$$V = 6$$

$$n = 3$$

$$w = \{1 \ 2 \ 3\}$$

$$v = \{2 \ 4 \ 5\}$$

## Entrada generada per a INEQUACIONS LINEALS 0-1

$$(-1) * x_0 + (-2) * x_1 + (-3) * x_2 \geq -3,$$

$$2 * x_0 + 4 * x_1 + 5 * x_2 \geq 6$$



# Exemple de reducció

Podem resoldre MOTXILLA així: donada una entrada  $e$  de MOTXILLA, generem el sistema d'inequacions, i el passem al programa que el resol. Llavors:

- Si el sistema té solució,  $e \in \text{MOTXILLA}$
- Si el sistema no té solució,  $e \notin \text{MOTXILLA}$

Com que el programa per generar el sistema d'inequacions funciona en temps polinòmic, tenim que  $\text{MOTXILLA} \leq^p \text{INEQUACIONS LINEALS 0-1}$

# Exemple de reducció

## Propietats: reflexivitat

Per a tot  $A$ ,  $A \leq^p A$ .

N'hi ha prou a considerar l'algorisme que calcula la funció identitat:

$\mathcal{F}(x)$   
**retornar**  $x$

És evident que, per a tot  $x$

$$x \in A \Leftrightarrow \mathcal{F}(x) = x \in A.$$

# Exemple de reducció

## Propietats: transitivitat

Per a tot  $A, B, C$ , si  $A \leq^p B$  i  $B \leq^p C$ , llavors  $A \leq^p C$ .

Si

- $A \leq^p B$  via  $\mathcal{F}$  i
- $B \leq^p C$  via  $\mathcal{G}$ ,

llavors la composició  $\mathcal{G} \circ \mathcal{F}$  demostra que  $A \leq^p C$ .

# Exemple de reducció

## Tancament de P per reduccions

Per a tot  $A, B$ , si  $A \leq^P B$  i  $B \in P$ , llavors  $A \in P$ .

Si

- $\mathcal{B}$  és un algorisme polinòmic per a  $B$  i
- $\mathcal{F}$  és un algorisme polinòmic que demostra  $A \leq^P B$ ,

llavors la composició  $\mathcal{F} \circ \mathcal{B}$  és un algorisme polinòmic per a  $A$ .

## 1 Classes

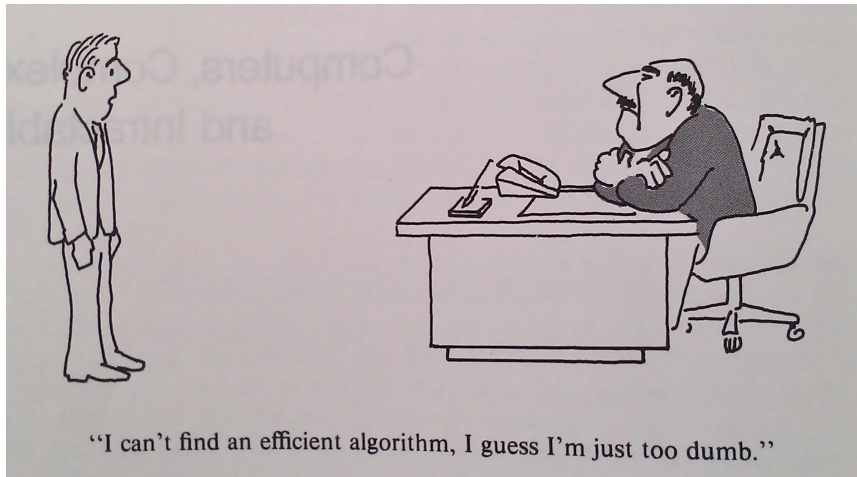
- Problemes decisionals
- Temps polinòmic i exponencial
- Indeterminisme

## 2 Reduccions

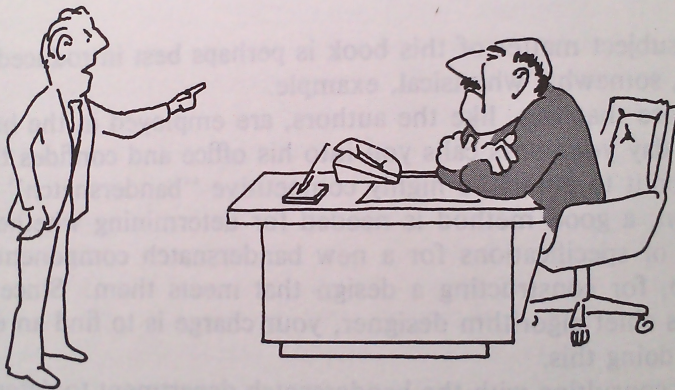
- Concepte de reducció
- Exemple de reducció

## 3 NP-completesa

- Teoria de la NP-completesa
- Problemes NP-complets



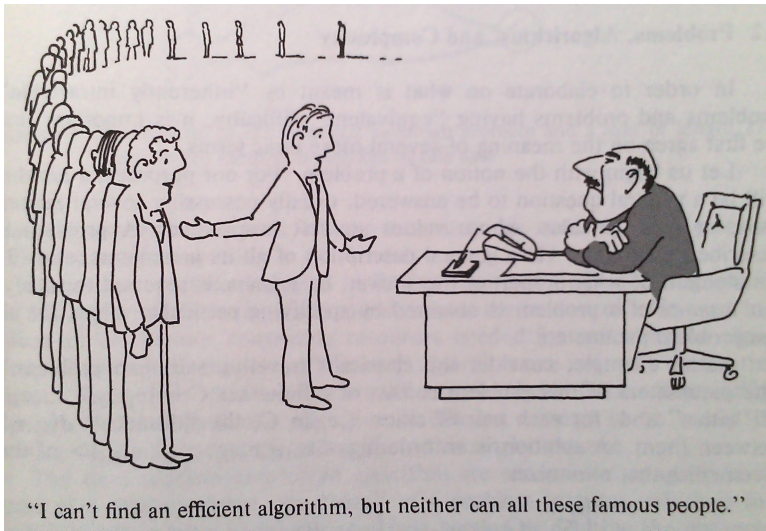
Garey & Johnson, *Computers and Intractability*



“I can’t find an efficient algorithm, because no such algorithm is possible!”

Garey & Johnson, *Computers and Intractability*

# Teoria de la NP-completesa



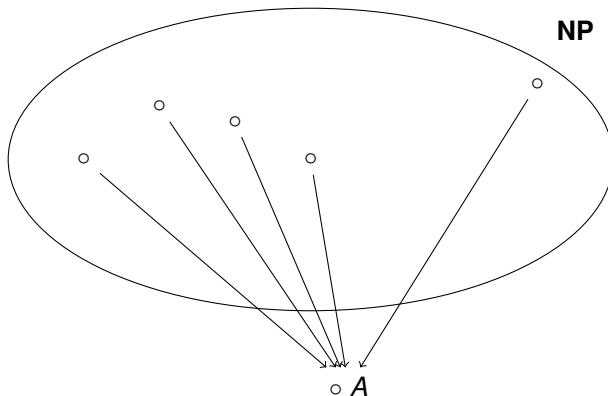
Garey & Johnson, *Computers and Intractability*



# Teoria de la NP-completesa

## Definició

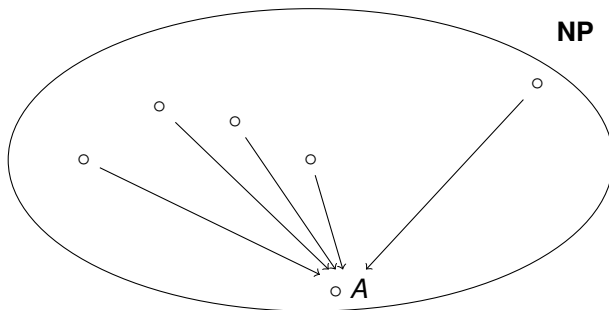
Un problema  $A$  és **NP-difícil** si per a tot problema  $B \in \text{NP}$  tenim que  $B \leq^p A$ .



# Teoria de la NP-completesa

## Definició

Un problema  $A$  és **NP-complet** si és NP-difícil i  $A \in \text{NP}$ .



## Proposició

Sigui  $A$  un problema NP-complet. Llavors,  $P = NP$  si i només si  $A \in P$ .

$\Rightarrow$  Com que  $A$  és NP-complet,  $A \in NP$  i, per tant,  $A \in P$ .

$\Leftarrow$  Sigui  $A \in P$ .

Com que  $A$  és NP-complet, llavors per a tot  $B \in NP$ ,  $B \leq^p A$ .

Si  $A \in P$ , pel tancament de  $P$  per reduccions, llavors  $B \in P$ .

Per tant  $NP \subseteq P$ . Com que ja sabem que  $P \subseteq NP$ , finalment  $P = NP$ .

Però... es coneix cap problema NP-complet?

## Fórmules booleanes

- Una **fórmula booleana** és una expressió formada amb connectives  $\vee$  (disjunció),  $\wedge$  (conjunció) i  $\neg$  (negació) i variables booleanes

Per exemple,

$$F(x, y, z) = (x \vee y \vee \neg z) \wedge \neg(x \wedge y \wedge z)$$

és una fórmula booleana.

## Forma normal conjuntiva (CNF)

- Un **literal** és una variable afirmada o negada ( $x$ ,  $\neg x$ )
- Una **clàusula** és una disjunció de literals ( $x \vee \neg y \vee z$ )
- Una fórmula booleana està en **forma normal conjuntiva (CNF)** si és una conjunció de clàusules.

Per exemple,

$$F(x, y, z) = (x \vee \neg y \vee z) \wedge (\neg x \vee \neg z)$$

## Satisfactibilitat

Una fórmula booleana és **satisfactible** si hi ha una assignació de valors cert/fals a les variables que fa la fórmula certa.

Per exemple,

$$F(x, y, z) = (x \vee \neg y \vee z) \wedge (\neg x \vee \neg z)$$

és satisfactible perquè  $x = 1, y = 0, z = 0$  la satisfà:  $F(1, 0, 0) = 1$ .

Definim

$$\text{SAT} = \{ F \mid F \text{ és una fórmula booleana satisfactible} \}.$$

$$\text{CNF-SAT} = \{ F \mid F \text{ és una fórmula booleana en CNF satisfactible} \}.$$

Teorema de Cook-Levin (1971)

SAT i CNF-SAT són NP-complets.

## Satisfactibilitat

Una fórmula booleana és **satisfactible** si hi ha una assignació de valors cert/fals a les variables que fa la fórmula certa.

Per exemple,

$$F(x, y, z) = (x \vee \neg y \vee z) \wedge (\neg x \vee \neg z)$$

és satisfactible perquè  $x = 1, y = 0, z = 0$  la satisfà:  $F(1, 0, 0) = 1$ .

Definim

$$\text{SAT} = \{ F \mid F \text{ és una fórmula booleana satisfactible} \}.$$

$$\text{CNF-SAT} = \{ F \mid F \text{ és una fórmula booleana en CNF satisfactible} \}.$$

## Teorema de Cook-Levin (1971)

SAT i CNF-SAT són NP-complets.

# Teoria de la NP-completesa

Demostrarem que CNF-SAT és NP-complet.

Cal veure:

- 1 CNF-SAT  $\in$  NP
- 2 CNF-SAT és NP-difícil

## (1) CNF-SAT $\in$ NP

- Els **testimonis** són assignacions booleanes a variables que satisfan  $F$
- En tota codificació raonable d'una fórmula  $F$  en CNF de  $n$  variables,  $n \leq |F|$ . Com que un testimoni  $\alpha$  consta de  $n$  bits,  $|\alpha| = n \leq |F|$ .
- Per tant, triant  $p(n) = n$ , tenim que  $|\alpha| \leq p(|F|)$ .
- Podem **verificar** si una assignació  $\alpha$  satisfà  $F$  **en temps polinòmic**:
  - substituïm les variables pels valors donats per  $\alpha$
  - avaluem les connectives de dins cap a fora



## Exemple

En el cas de la fórmula booleana en CNF

$$F(x, y, z) = (x \vee \neg y \vee z) \wedge (x \vee \neg z)$$

i l'assignació  $\alpha = 100$  (és a dir,  $x = 1$ ,  $y = 0$ ,  $z = 0$ ), el verificador avaluaria:

- $F(\alpha) = (1 \vee \neg 0 \vee 0) \wedge (1 \vee \neg 0)$  (substituir valors)
- $F(\alpha) = (1 \vee 1 \vee 0) \wedge (1 \vee 1)$  (negacions)
- $F(\alpha) = (1) \wedge (1)$  (disjuncions)
- $F(\alpha) = 1$  (conjuncions)

# Teoria de la NP-completesa

La idea principal de la demostració que CNF-SAT és NP-difícil és que qualsevol algorisme es pot implementar eficientment amb un circuit amb portes AND, OR i NOT (= fórmula en CNF) si l'entrada es codifica en binari.

## Lema

Donat un algorisme  $\mathcal{A} : E \rightarrow \{0, 1\}$  amb cost en temps polinòmic, podem trobar en temps polinòmic una fórmula booleana en CNF  $F_{\mathcal{A}}$  tal que:

$$F_{\mathcal{A}}(x) = 1 \Leftrightarrow \mathcal{A}(x) = 1 \quad \text{per a tot } x \in E$$

## (2) CNF-SAT és NP-difícil.

Sigui  $A \in \text{NP}$ . Llavors hi ha un polinomi  $q$  i un verificador  $\mathcal{V}$  t.q. per a tot  $x$ :

$$x \in A \Leftrightarrow \exists y \quad |y| \leq q(|x|) \wedge \mathcal{V}(x, y) = 1.$$

Sigui  $\mathcal{V}_x(y)$  un algorisme que comprova  $|y| \leq q(|x|)$  i  $\mathcal{V}(x, y) = 1$ . Llavors,

$$x \in A \Leftrightarrow \exists y \quad \mathcal{V}_x(y) \Leftrightarrow \exists y \quad F_{\mathcal{V}_x}(y) \Leftrightarrow F_{\mathcal{V}_x}(y) \in \text{CNF-SAT}.$$

Per tant,  $A \leq^p \text{CNF-SAT}$ .

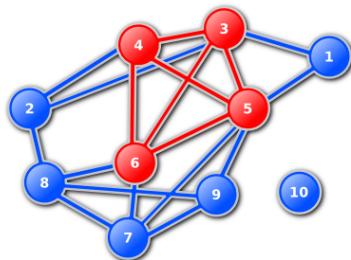
# Problemes NP-complets

Trobar un primer problema NP-complet permet trobar-ne més, per reduccions.  
Recordem

$$\text{CLICA} = \{ (G, k) \mid G \text{ té un subgraf complet de } k \text{ vèrtexs} \}$$

(un graf és **complet** si conté totes les arestes entre els seus vèrtexs)

Donat el graf  $G$



podem observar que

- $(G, 4) \in \text{CLICA}$
- $(G, 5) \notin \text{CLICA}$

## Teorema

### CLICA és NP-complet

Per demostrar la NP-completesa de CLICA cal veure que:

- 1 CLICA  $\in$  NP
- 2 CLICA és NP-difícil

#### (1) CLICA $\in$ NP

Sigui  $(G, k)$  una entrada de CLICA.

- Els **testimonis** són els vèrtexs dels subgrafs complets de  $G$  de  $k$  vèrtexs (en l'exemple anterior, el conjunt  $C = \{3, 4, 5, 6\}$ .)
- El **polinomi**  $p(n) = n$  és suficient perquè un testimoni  $C$  compleix  $|C| \leq |(G, k)| = p(|(G, k)|)$ .
- **Verifiquem** en temps polinòmic si un conjunt  $C$  de vèrtexs és testimoni: tot parell de vèrtexs de  $C$  ha de formar una aresta en  $G$  ( $\leq n^2$  comprovacions).

## CLICA és NP-difícil

Demostrarem que  $\text{CNF-SAT} \leq^p \text{CLICA}$ .

- Com que CNF-SAT és NP-difícil, tot  $S \in \text{NP}$  compleix  $S \leq^p \text{CNF-SAT}$ .
- Per transitivitat, tot  $S \in \text{NP}$  complirà  $S \leq^p \text{CLICA}$ .
- Per tant, CLICA serà NP-difícil.

Podem expressar aquesta propietat en general.

## Proposició

Sigui  $A$  un problema NP-complet i  $B$  un problema tal que  $B \in \text{NP}$  i  $A \leq^p B$ . Llavors,  $B$  també és NP-complet.

## CLICA és NP-difícil

Demostrarem que  $\text{CNF-SAT} \leq^p \text{CLICA}$ .

- Com que CNF-SAT és NP-difícil, tot  $S \in \text{NP}$  compleix  $S \leq^p \text{CNF-SAT}$ .
- Per transitivitat, tot  $S \in \text{NP}$  complirà  $S \leq^p \text{CLICA}$ .
- Per tant, CLICA serà NP-difícil.

Podem expressar aquesta propietat en general.

## Proposició

Sigui  $A$  un problema NP-complet i  $B$  un problema tal que  $B \in \text{NP}$  i  $A \leq^p B$ . Llavors,  $B$  també és NP-complet.

## CNF-SAT $\leq^p$ CLICA

Sigui  $F$  una fórmula booleana en CNF amb:

- clàusules  $C_1, \dots, C_m$
- literals  $l_1, \dots, l_r$

L'algorisme de reducció  $\mathcal{R}(F) = (G, m)$ , on  $G = (V, E)$  és:

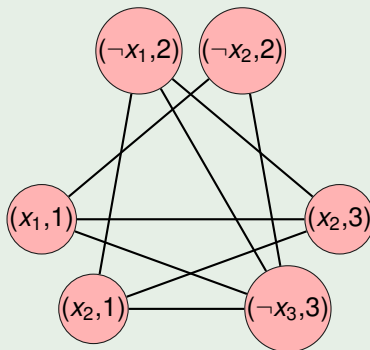
- $V = \{(l_i, j) \mid l_i \text{ apareix a } C_j\}$   
(Els vèrtexs representen ocurrencies de literals en clàusules.)
- $E = \{ \{(l_i, j), (l_k, j')\} \mid j \neq j' \wedge \neg l_i \neq l_k \}$   
(Les arestes representen parells de literals que poden ser certs alhora.)

## Exemple

$F(x_1, x_2, x_3) = C_1 \wedge C_2 \wedge C_3$ , on

- $C_1 = (x_1 \vee x_2)$ ,  $C_2 = (\neg x_1 \vee \neg x_2)$ ,  $C_3 = (x_2 \vee \neg x_3)$
- $l_1 = x_1$ ,  $l_2 = x_2$ ,  $l_3 = x_3$ ,  $l_4 = \neg x_1$ ,  $l_5 = \neg x_2$ ,  $l_6 = \neg x_3$

La reducció  $\mathcal{R}(F) = (G, 3)$ , on  $G$  és el graf





En general, tenim que

$$F \in \text{CNF-SAT} \Leftrightarrow (G, m) \in \text{CLICA}.$$

- ⇒ Sigui  $\alpha$  una assignació que satisfà  $F$ . Llavors, hi ha  $m$  literals que  $\alpha$  fa certs alhora i, per tant, formen un subgraf complet en  $G$ .
- ⇐ Si  $G$  té un subgraf complet de  $m$  vèrtexs, cada vèrtex ha de correspondre a una clàusula diferent. Per tant, fent cert un literal de cada clàusula alhora satisfem  $F$ . O sigui que  $F$  és satisfactible.

## Definicions

- $H$  és **subconjunt independent** si els vèrtexs no són adjacents dos a dos.
- $H$  és **recobriment de vèrtexs** si té un extrem de tota aresta del graf.

## Exercici

Donats els problemes següents:

- $\text{CLICA} = \{ (G, k) \mid G \text{ té un subgraf complet de } k \text{ vèrtexs} \}$
- $\text{SI} = \{ (G, k) \mid G \text{ té un subconjunt independent de } k \text{ vèrtexs} \}$
- $\text{RV} = \{ (G, k) \mid G \text{ té un recobriment de } k \text{ vèrtexs} \}$

demostrau

- 1  $\text{CLICA} \leq^p \text{SI}$
- 2  $\text{SI} \leq^p \text{RV}$

Molts problemes NP-complets tenen “casos particulars” que són a P.

Per exemple, en **CNF-SAT** podem fixar **el nombre de literals per clàusula** per obtenir una família infinita de problemes.

## **Satisfactibilitat $k$ -fitada** ( $k$ -SAT)

Donada un fórmula booleana en CNF  $F$  de  $n$  variables amb  $\leq k$  literals per clàusula, determinar si és satisfactible.

Veurem com classificar  $k$ -SAT pels diferents valors de  $k$ .

## **Satisfactibilitat 1-fitada** (1-SAT)

Donada un fórmula booleana en CNF  $F$  de  $n$  variables amb 1 literal per clàusula, determinar si és satisfactible.

Per exemple,

$$F(x, y, z, t) = (x) \wedge (\neg y) \wedge (z) \wedge (\neg t).$$

1-SAT és decidable en temps polinòmic amb l'algorisme següent:

entrada  $F$

si  $F$  conté dos literals contradictoris llavors

retornar FALS

si no

retornar CERT

## **Satisfactibilitat 1-fitada (1-SAT)**

Donada un fórmula booleana en CNF  $F$  de  $n$  variables amb 1 literal per clàusula, determinar si és satisfactible.

Per exemple,

$$F(x, y, z, t) = (x) \wedge (\neg y) \wedge (z) \wedge (\neg t).$$

1-SAT és **decidable en temps polinòmic** amb l'algorisme següent:

**entrada**  $F$

**si**  $F$  conté dos literals contradictoris **llavors**

**retornar** FALS

**si no**

**retornar** CERT

## **Satisfactibilitat 2-fitada (2-SAT)**

Donada un fórmula booleana en CNF  $F$  de  $n$  variables amb  $\leq 2$  literals per clàusula, determinar si és satisfactible.

Per exemple,

$$F(x, y, z) = (x \vee y) \wedge (x \vee \neg z) \wedge (\neg x \vee y) \wedge (\neg y \vee \neg z).$$

2-SAT és decidible en temps polinòmic

- transformant la fórmula en un graf dirigit
- aplicant al graf un algorisme de camins

## **Satisfactibilitat 2-fitada (2-SAT)**

Donada un fórmula booleana en CNF  $F$  de  $n$  variables amb  $\leq 2$  literals per clàusula, determinar si és satisfactible.

Per exemple,

$$F(x, y, z) = (x \vee y) \wedge (x \vee \neg z) \wedge (\neg x \vee y) \wedge (\neg y \vee \neg z).$$

2-SAT és **decidable en temps polinòmic**

- transformant la fórmula en un graf dirigit
- aplicant al graf un algorisme de camins

## Esbós de l'algorisme

Donada una fórmula booleana en 2-CNF

$$F(x, y, z) = (x \vee y) \wedge (x \vee \neg z) \wedge (\neg x \vee y) \wedge (\neg y \vee \neg z)$$

es reescriu fent servir implicacions

$$\begin{aligned} F(x, y, z) = & (\neg x \Rightarrow y) \wedge (z \Rightarrow x) \wedge (x \Rightarrow y) \wedge (y \Rightarrow \neg z) \\ & \wedge (\neg y \Rightarrow x) \wedge (\neg x \Rightarrow \neg z) \wedge (\neg y \Rightarrow \neg x) \wedge (z \Rightarrow \neg y) \end{aligned}$$

que es basen en les equivalències

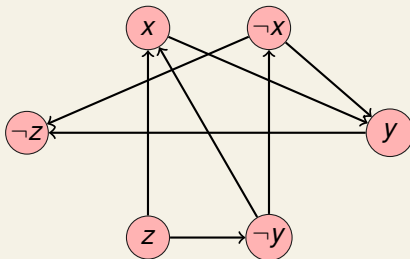
- $(a \vee b) \equiv (\neg a \Rightarrow b) \equiv (\neg b \Rightarrow a)$
- $(a) \equiv (a \vee a) \equiv (\neg a \Rightarrow a) \equiv (a \Rightarrow \neg a)$



La fórmula booleana amb implicacions

$$F(x, y, z) = (\neg x \Rightarrow y) \wedge (z \Rightarrow x) \wedge (x \Rightarrow y) \wedge (y \Rightarrow \neg z) \\ \wedge (\neg y \Rightarrow x) \wedge (\neg x \Rightarrow \neg z) \wedge (\neg y \Rightarrow \neg x) \wedge (z \Rightarrow \neg y)$$

es transforma en un dígraf  $G$  i s'aplica el lema següent.



**Lema**

$F$  és insatisfactible si i només si  $\exists x$  tal que  $G$  té camins de  $x$  a  $\neg x$  i de  $\neg x$  a  $x$ .

## **Satisfactibilitat 3-fitada** (3-SAT)

Donada un fórmula booleana en CNF  $F$  de  $n$  variables amb  $\leq 3$  literals per clàusula, determinar si és satisfactible.

3-SAT és NP-complet.

Per demostrar-ho, cal provar:

- 3-SAT  $\in$  NP (semblant a CNF-SAT)
- 3-SAT és NP-difícil: reducció CNF-SAT  $\leq^p$  3-SAT

## **Satisfactibilitat 3-fitada** (3-SAT)

Donada un fórmula booleana en CNF  $F$  de  $n$  variables amb  $\leq 3$  literals per clàusula, determinar si és satisfactible.

## Teorema

3-SAT és NP-complet.

Per demostrar-ho, cal provar:

- 1 3-SAT  $\in$  NP (semblant a CNF-SAT)
- 2 3-SAT és NP-difícil: reducció CNF-SAT  $\leq^p$  3-SAT

## CNF-SAT $\leq^p$ 3-SAT

El mètode següent transforma una fórmula booleana en CNF en una altra d'equisatisfactible en 3-CNF.

Donada una fórmula booleana  $F$  en CNF,

- 1 Sigui  $F'$  la fórmula *cert*
- 2 Per a cada clàusula  $C = (a_1 \vee \dots \vee a_k)$  de  $F$ :
  - si  $k \leq 3$ , afegir  $C$  a  $F'$
  - si  $k > 3$ , afegir a  $F'$  la clàusula

$$(a_1 \vee a_2 \vee z_2) \wedge (\neg z_2 \vee a_3 \vee z_3) \wedge (\neg z_3 \vee a_4 \vee z_4) \dots (\neg z_{k-2} \vee a_{k-1} \vee a_k)$$

on  $z_2, \dots, z_{k-2}$  són variables noves.

- 3 Retornar  $F'$

## Exemple

Donada una clàusula de cinc literals  $C = (a_1 \vee a_2 \vee a_3 \vee a_4 \vee a_5)$ , la reducció retorna

$$C' = (a_1 \vee a_2 \vee z_1) \wedge (\neg z_1 \vee a_3 \vee z_2) \wedge (\neg z_2 \vee a_4 \vee a_5).$$

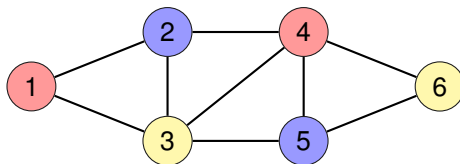
- És evident que si  $C$  és certa amb una assignació  $\alpha$ ,  $C'$  es pot satisfer amb  $\alpha$  i valors adequats de  $z_1$  i  $z_2$ .
- Si  $C'$  és certa amb una assignació  $\beta$ , algun  $a_i$  serà cert i  $C$  serà certa amb  $\beta$ .

## Definició

Un graf  $G = (V, E)$  de  $n$  vèrtexs és **k-colorable** si existeix una funció

$$\chi : V \rightarrow \{1, \dots, k\}$$

tal que  $\chi(u) \neq \chi(v)$  per a  $\{u, v\} \in E$ . La funció  $\chi$  és una **k-coloració**.



3-coloració

Amb el nombre de colors  $k$  com a paràmetre extern, podem plantejar el problema de la **colorabilitat** en funció de  $k$ .

**$k$ -Colorabilitat** ( $k$ -COLOR)

Donat un graf  $G$ , determinar si és  $k$ -colorable.

Per als casos següents se'n coneixen algorismes polinòmics:

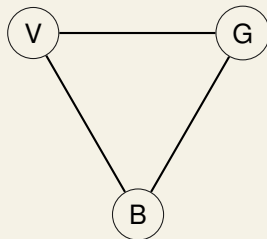
- 1-COLOR
- 2-COLOR

## CNF-SAT $\leq^p$ 3-COLOR

Sigui  $F$  una fórmula booleana en CNF.

Construïrem un graf  $G$  que serà 3-colorable si i només si  $F$  és satisfactible.

- Hi haurà 3 vèrtexs especials anomenats V, G, B.

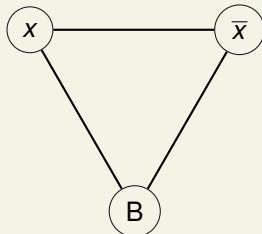


Podem suposar que, en qualsevol coloració, tenen els colors:

V  $\rightarrow$  vermell, G  $\rightarrow$  groc, B  $\rightarrow$  blau



- Afegim un vèrtex per cada literal i connectem cada literal i el seu complementari al vèrtex B.



# Problemes NP-complets

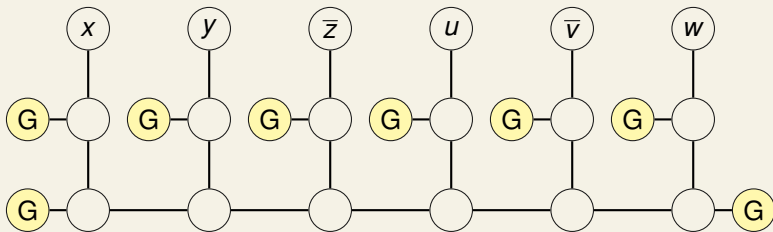
Per cada clàusula, afegim un subgraf.

Suposem que el nombre de literals de la clàusula és parell.

Lavors per exemple per la clàusula

$$(x \vee y \vee \bar{z} \vee u \vee \bar{v} \vee w).$$

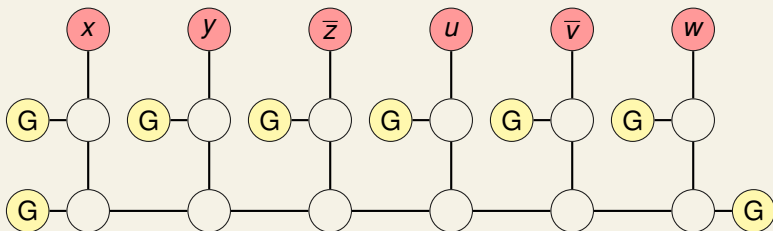
afegim



**Propietat:** Una coloració dels vèrtexs superiors amb vermell o groc es pot estendre a una 3-coloració global si i només si almenys un és groc.

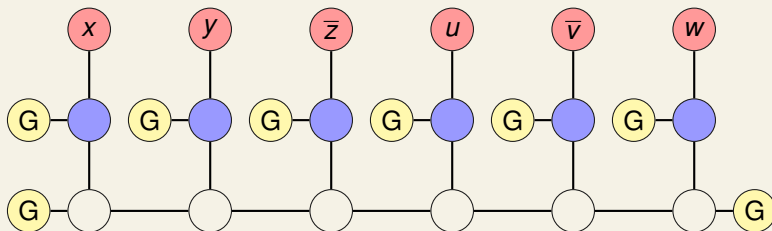
# Problemes NP-complets

Si tots els de dalt tenen color vermell...



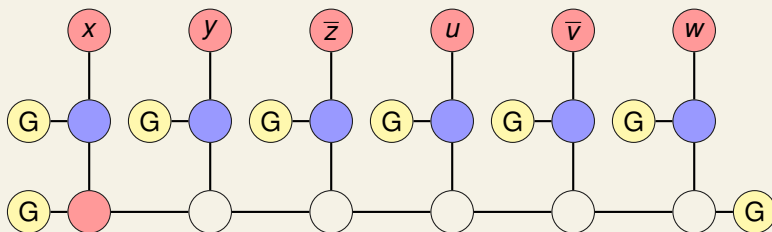
...no podem completar la 3-coloració.

Si tots els de dalt tenen color vermell...



...no podem completar la 3-coloració.

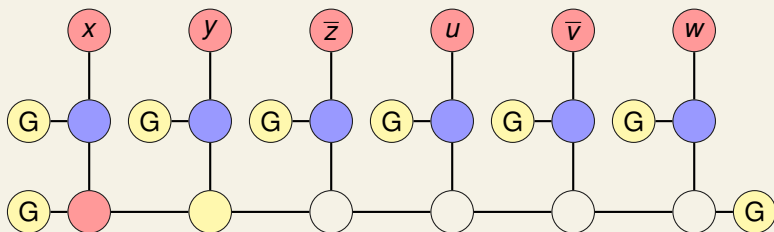
Si tots els de dalt tenen color vermell...



...no podem completar la 3-coloració.

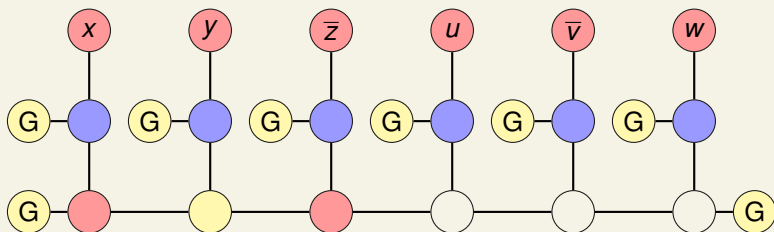
# Problemes NP-complets

Si tots els de dalt tenen color vermell...



...no podem completar la 3-coloració.

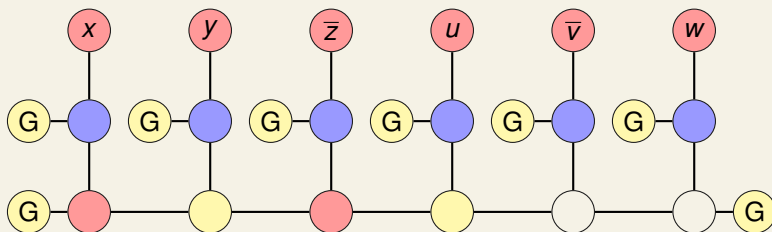
Si tots els de dalt tenen color vermell...



...no podem completar la 3-coloració.

# Problemes NP-complets

Si tots els de dalt tenen color vermell...

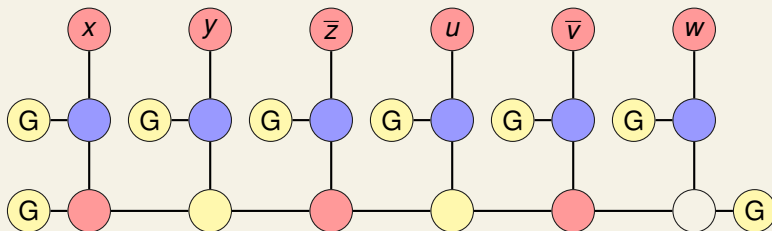


...no podem completar la 3-coloració.



# Problemes NP-complets

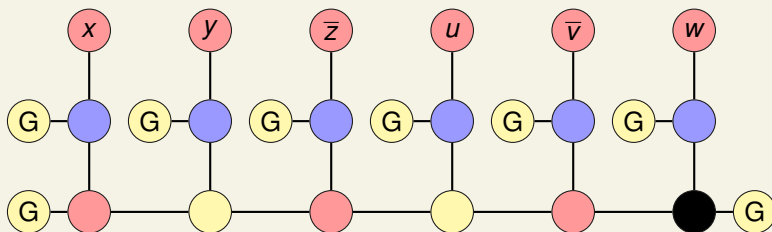
Si tots els de dalt tenen color vermell...



...no podem completar la 3-coloració.

# Problemes NP-complets

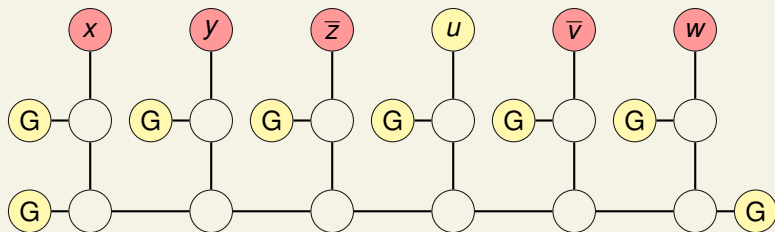
Si tots els de dalt tenen color vermell...



...no podem completar la 3-coloració.

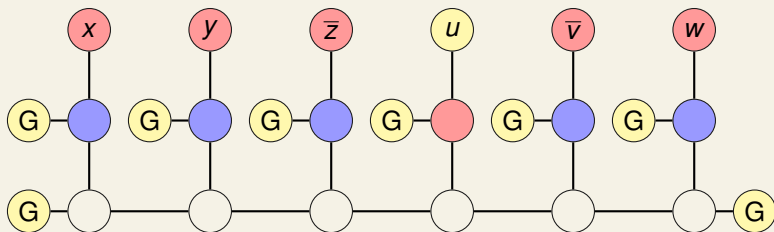
# Problèmes NP-complets

Si almenys un de dalt té color groc...



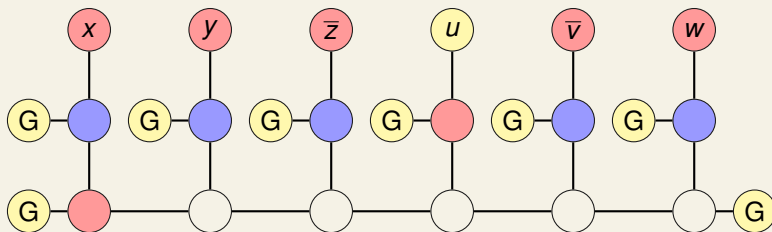
...podem obtenir una 3-coloració global.

Si almenys un de dalt té color groc...



...podem obtenir una 3-coloració global.

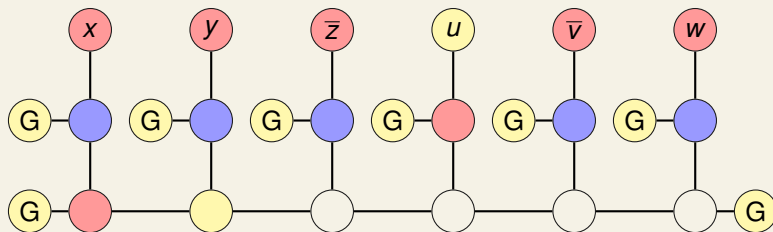
Si almenys un de dalt té color groc...



...podem obtenir una 3-coloració global.

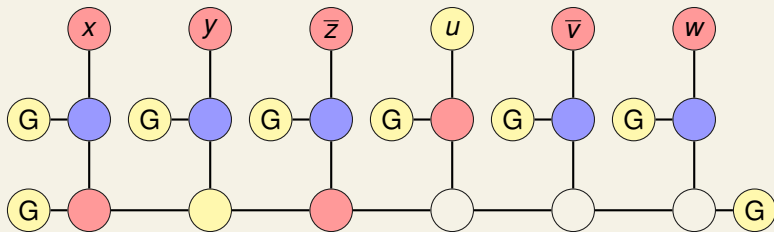
# Problemes NP-complets

Si almenys un de dalt té color groc...



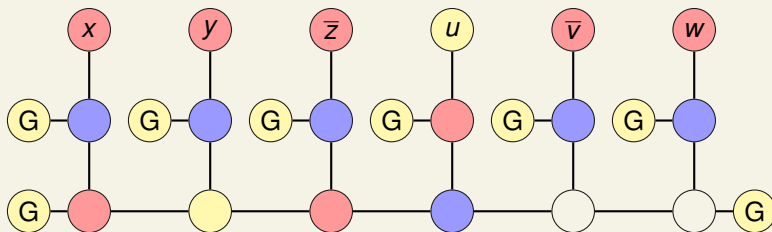
...podem obtenir una 3-coloració global.

Si almenys un de dalt té color groc...



...podem obtenir una 3-coloració global.

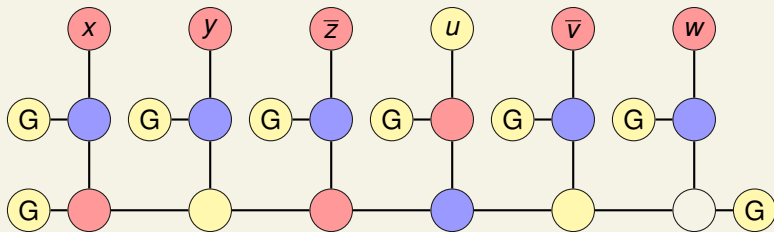
Si almenys un de dalt té color groc...



...podem obtenir una 3-coloració global.

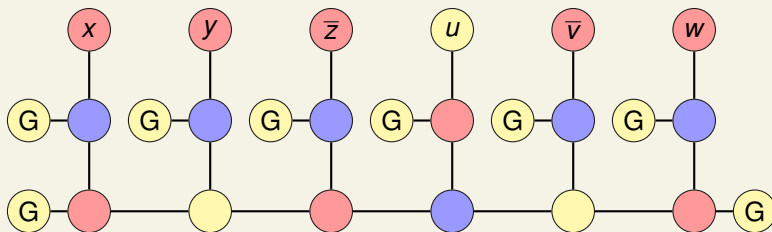


Si almenys un de dalt té color groc...



...podem obtenir una 3-coloració global.

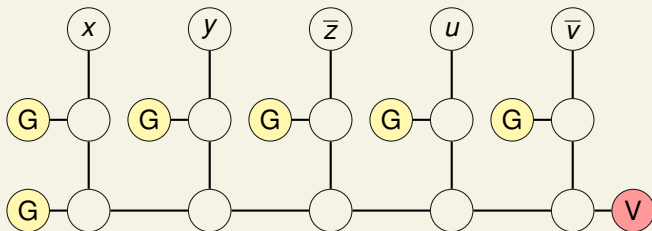
Si almenys un de dalt té color groc...



...podem obtenir una 3-coloració global.

En cas que el nombre de literals sigui senar, el vèrtex de la dreta serà V.  
Per exemple,

$$(x \vee y \vee \bar{z} \vee u \vee \bar{v})$$



# Problemes NP-complets

Si  $G$  és el graf amb tots els vèrtexs i arestes definits abans, llavors

$F$  és satisfactible  $\Leftrightarrow G$  és 3-colorable.

Si una assignació booleana satisfà  $F$ , pintem de color groc els literals que són certs, i de color vermell els que no ho són.

Recíprocament, si  $G$  és 3-colorable, llavors cada clàusula ha de tenir almenys un literal de color groc. Aquests són els que fem certs.

Com que  $G$  es pot construir en temps polinòmic, tenim que

$$\text{CNF-SAT} \leq^P \text{3-COLOR}.$$

## Teorema

3-COLOR és NP-complet.

# Problemes NP-complets

Per la resta de problemes  $k$ -COLOR, podem observar el següent.

## Proposició

Per a tot  $k > 3$ ,  $3\text{-COLOR} \leq^p k\text{-COLOR}$ .

La reducció consisteix, donat un graf  $G$ , a afegir-li un subgraf complet de  $k - 3$  vèrtexs connectats a tots els del  $G$ .

## Corol·lari

Per a tot  $k > 3$ ,  $k\text{-COLOR}$  és NP-complet.

Per tant, tenim:

- $k\text{-COLOR} \in P$  per a  $k \leq 2$
- $k\text{-COLOR}$  és NP-complet per a  $k \geq 3$

# Problemes NP-complets

Per la resta de problemes  $k$ -COLOR, podem observar el següent.

## Proposició

Per a tot  $k > 3$ ,  $3\text{-COLOR} \leq^p k\text{-COLOR}$ .

La reducció consisteix, donat un graf  $G$ , a afegir-li un subgraf complet de  $k - 3$  vèrtexs connectats a tots els del  $G$ .

## Corol·lari

Per a tot  $k > 3$ ,  $k\text{-COLOR}$  és NP-complet.

Per tant, tenim:

- $k\text{-COLOR} \in P$  per a  $k \leq 2$
- $k\text{-COLOR}$  és NP-complet per a  $k \geq 3$

Fins ara hem vist l'arbre de reduccions següent.

