

# Parametrisierte Algorithmen II

**Kurzvortrag**

Oliver Enes | 08. Mai 2023

# Ausgangssituation: $\mathcal{NP}$ -schwere Probleme... überall

## $\mathcal{NP}$ -schwere Probleme



# Ausgangssituation: $\mathcal{NP}$ -schwere Probleme... überall

## $\mathcal{NP}$ -schwere Probleme



### Frage

Ist ein  $\mathcal{NP}$ -schweres Problem in der Praxis nicht effizient/schnell lösbar?

# Ausgangssituation: $\mathcal{NP}$ -schwere Probleme... überall $\mathcal{NP}$ -schwere Probleme



## Frage

Ist ein  $\mathcal{NP}$ -schweres Problem in der Praxis nicht effizient/schnell lösbar?

## Antwort

In der Praxis sind viele Instanzen  $\mathcal{NP}$ -schwerer Probleme effizient lösbar, weil die Instanzen **gutartig** sind!

# Parametrisierte Algorithmen

- Die Laufzeit eines Algorithmus wird zusätzlich zur Eingabegröße in einem **weiteren Parameter  $k$**  betrachtet.
- Mittels  $k$  soll die „Schwierigkeit der konkreten Probleminstance“ formalisiert werden.
- In diesem Vortrag: Fokus auf strukturelle Parametrisierung

# Parametrisierte Algorithmen

- Die Laufzeit eines Algorithmus wird zusätzlich zur Eingabegröße in einem **weiteren Parameter  $k$**  betrachtet.
- Mittels  $k$  soll die „Schwierigkeit der konkreten Probleminstance“ formalisiert werden.
- In diesem Vortrag: Fokus auf strukturelle Parametrisierung

**In welchem Teil einer Probleminstance liegt die Schwierigkeit?**

# Problemkerne

## Problem Vertex Cover

**Eingabe:** Graph  $G = (V, E)$ ,  $k \in \mathbb{N}$

**Parameter:**  $k$

**Frage:** Existiert Menge  $M \subseteq V$ , sodass  $|M| \leq k$  und jede Kante zu min. einem Knoten in  $M$  adjazent ist?

# Problemkerne

## Problem Vertex Cover

**Eingabe:** Graph  $G = (V, E)$ ,  $k \in \mathbb{N}$

**Parameter:**  $k$

**Frage:** Existiert Menge  $M \subseteq V$ , sodass  $|M| \leq k$  und jede Kante zu min. einem Knoten in  $M$  adjazent ist?

### Satz

Vertex Cover ist  $\mathcal{NP}$ -vollständig.



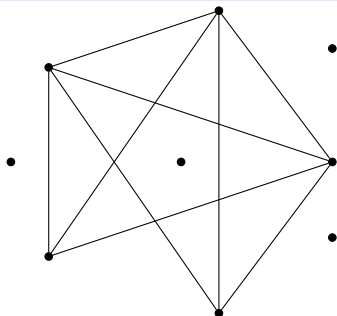
# Problemkerne

## Problem Vertex Cover

**Eingabe:** Graph  $G = (V, E)$ ,  $k \in \mathbb{N}$

**Parameter:**  $k$

**Frage:** Existiert Menge  $M \subseteq V$ , sodass  $|M| \leq k$  und jede Kante zu min. einem Knoten in  $M$  adjazent ist?



hier  $k = 3$

### Satz

Vertex Cover ist  $\mathcal{NP}$ -vollständig.

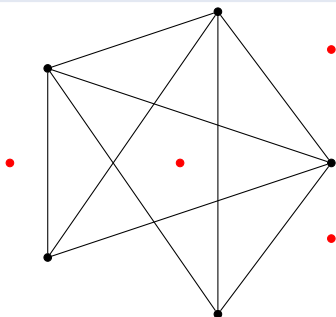
# Problemkerne

## Problem Vertex Cover

**Eingabe:** Graph  $G = (V, E)$ ,  $k \in \mathbb{N}$

**Parameter:**  $k$

**Frage:** Existiert Menge  $M \subseteq V$ , sodass  $|M| \leq k$  und jede Kante zu min. einem Knoten in  $M$  adjazent ist?



hier  $k = 3$

## Satz

Vertex Cover ist  $\mathcal{NP}$ -vollständig.

- Trotzdem sehen wir, dass wir isolierte Knoten ignorieren können.
- Die „Schwierigkeit“ des Problems muss also in der hier größten Zusammenhangskomponente liegen.

# Der Kern allen Übels

- Wir haben die Problemistanz verkleinert, indem wir „einfache“ Teile der Instanz entfernt haben.
- Reicht es, den „schweren“ Teil der Instanz zu lösen, um die Instanz selbst zu lösen?
- Können wir das bei jedem (NP-schweren) Problem machen?

# Neue Problemklassen

# Neue Problemklassen

## Problemklasse FPT

Die Menge aller Entscheidungsprobleme der Form  $(x, k) \in \Sigma^* \times \mathbb{N}$  wobei  $k$  der Parameter und die Instanz in  $\mathcal{O}(f(k) \cdot |x|^c)$ ,  $c \in \mathbb{N}$  lösbar ist.

# Neue Problemklassen

## Problemklasse FPT

Die Menge aller Entscheidungsprobleme der Form  $(x, k) \in \Sigma^* \times \mathbb{N}$  wobei  $k$  der Parameter und die Instanz in  $\mathcal{O}(f(k) \cdot |x|^c)$ ,  $c \in \mathbb{N}$  lösbar ist.

**Ist jedes parametrisierte Problem FPT?**

# Neue Problemklassen

## Problemklasse FPT

Die Menge aller Entscheidungsprobleme der Form  $(x, k) \in \Sigma^* \times \mathbb{N}$  wobei  $k$  der Parameter und die Instanz in  $\mathcal{O}(f(k) \cdot |x|^c)$ ,  $c \in \mathbb{N}$  lösbar ist.

**Ist jedes parametrisierte Problem FPT?**

(Spoiler: nein)

# Neue Problemklassen

## Problemklasse FPT

Die Menge aller Entscheidungsprobleme der Form  $(x, k) \in \Sigma^* \times \mathbb{N}$  wobei  $k$  der Parameter und die Instanz in  $\mathcal{O}(f(k) \cdot |x|^c)$ ,  $c \in \mathbb{N}$  lösbar ist.

**Ist jedes parametrisierte Problem FPT?**

(Spoiler: nein)

**Wie zeigen wir, dass ein Problem nicht FPT ist?**



# Neue Problemklassen

## Problemklasse FPT

Die Menge aller Entscheidungsprobleme der Form  $(x, k) \in \Sigma^* \times \mathbb{N}$  wobei  $k$  der Parameter und die Instanz in  $\mathcal{O}(f(k) \cdot |x|^c)$ ,  $c \in \mathbb{N}$  lösbar ist.

**Ist jedes parametrisierte Problem FPT?**

(Spoiler: nein)

**Wie zeigen wir, dass ein Problem nicht FPT ist?**

Parametrisierte polynomielle Reduktion (W[1]-Hardness)

# Neue Problemklassen

## Problemklasse FPT

Die Menge aller Entscheidungsprobleme der Form  $(x, k) \in \Sigma^* \times \mathbb{N}$  wobei  $k$  der Parameter und die Instanz in  $\mathcal{O}(f(k) \cdot |x|^c)$ ,  $c \in \mathbb{N}$  lösbar ist.

**Ist jedes parametrisierte Problem FPT?**

(Spoiler: nein)

**Wie zeigen wir, dass ein Problem nicht FPT ist?**

Parametrisierte polynomielle Reduktion ( $W[1]$ -Hardness)

Exponential Time Hypothesis (ETH) und Strong Exponential Time Hypothesis (SETH) ermöglichen enge untere Schranken für die Laufzeit von Algorithmen.