

Algorithmes approchés

VLADY RAVELOMANANA

IRIF – UMR CNRS 8243

Université de Paris 7

vlad@irif.fr

- M1 Algorithmique avancée -

Plan de ce cours

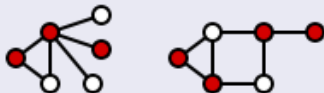
➡ Algorithmes approchés.

- Approximation et schémas.
- Limite de l'approximabilité.
- Non approximabilité.
- Complexité paramétrique.

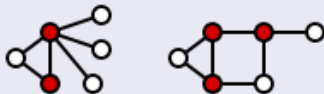
Le problème de couverture par sommets ou "Vertex Cover"

Définition.

Une **couverture par sommets**, ou **transversale** d'un graphe G est un ensemble de sommets tel que chaque arête de $G = (V, E)$ est incidente à au moins un sommet de ce sous-ensemble (cf. les sommets en rouge dans le dessin):



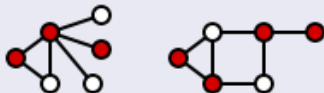
Un tel ensemble est dit **minimale** si la propriété de couverture est violée lorsqu'on lui enlève un sommet:



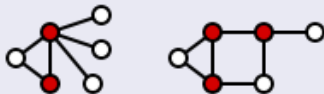
Le problème de couverture par sommets ou “Vertex Cover”

Définition.

Une **couverture par sommets**, ou **transversale** d'un graphe G est un ensemble de sommets tel que chaque arête de $G = (V, E)$ est incidente à au moins un sommet de ce sous-ensemble (cf. les sommets en rouge dans le dessin):



Un tel ensemble est dit **minimale** si la propriété de couverture est violée lorsqu'on lui enlève un sommet:



Le problème algorithmique.

Input: Un graphe $G = (V, E)$.

Output: Un ensemble (de cardinalité) **minimum** de sommets couvrant toutes les arêtes.

NP-complétude.

Difficile de trouver l'optimum efficacement.

NP-complétude.

Difficile de trouver l'optimum efficacement.

Un algorithme glouton.

```
res := {};  
A := {tous les sommets de  $G$ } =  $V$ ;  
while  $A \neq \emptyset$  do  
    Prendre un sommet  $s$  dans  $A$ ;  
     $res := res \cup \{s\}$ ;  
    Supprimer  $s$  et tous ses voisins dans  $A$ ;  
end  
retourner(res);
```

Un glouton

NP-complétude.

Difficile de trouver l'optimum efficacement.

Un algorithme glouton.

```
res := {};  
A := {tous les sommets de  $G$ } =  $V$ ;  
while  $A \neq \emptyset$  do  
    Prendre un sommet  $s$  dans  $A$ ;  
     $res := res \cup \{s\}$ ;  
    Supprimer  $s$  et tous ses voisins dans  $A$ ;  
end  
retourner(res);
```

Pire instance.

Si le graphe est une étoile, cet algorithme peut renvoyer un ensemble de cardinalité $n - 1$ sommets.

On veut une **certaine garantie** par rapport à l'optimum.

Un algorithme approché.

Méthodologie générale.

Trouver une quantité comparable Q par rapport à la solution optimale S_{OPT} et si possible montrer que:

➡ $c.Q \leq S_{\text{OPT}} \leq C.Q$ pour **deux constantes absolues** c et C .

Un algorithme approché.

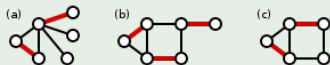
Méthodologie générale.

Trouver une quantité comparable Q par rapport à la solution optimale S_{OPT} et si possible montrer que:

➡ $c.Q \leq S_{OPT} \leq C.Q$ pour **deux constantes absolues** c et C .

Couplage dans un graphe

Un **couplage** ou **appariement** ("matching") d'un graphe est un ensemble d'arêtes de ce graphe qui n'ont pas de sommets en commun. Un couplage M est dit **maximal** si toute arête du graphe possède une extrémité commune avec une arête de M . Un couplage **maximum** est un couplage contenant le plus grand nombre possible d'arêtes.



Matching vs. S_{OPT}

- ➡ Une **borne inférieure**: si M est un matching et S un couvrant alors $|M| \leq |S|$ donc $|M| \leq |S_{OPT}|$.
- ➡ Une **borne supérieure**: si M est un matching *maximal* alors ses sommets forment un couvrant. On a $|S_{OPT}| \leq 2|M|$.

GreedyMaximalMatching

```
res := {};  
A := {toutes les arêtes de G} = E;  
while  $A \neq \emptyset$  do  
    | Prendre une arête  $a$  dans  $A$ ;  
    |  $\text{res} := \text{res} \cup \{a\}$ ;  
    | Supprimer  $a$  et toutes les arêtes couvertes par ses deux extrémités;  
end  
retourner(res);
```

GreedyMaximalMatching

```
res := {};  
A := {toutes les arêtes de G} = E;  
while  $A \neq \emptyset$  do  
    Prendre une arête  $a$  dans  $A$ ;  
    res := res  $\cup$  { $a$ };  
    Supprimer  $a$  et toutes les arêtes couvertes par ses deux extrémités;  
end  
retourner(res);
```

Théorème.

L'algorithme **GreedyMaximalMatching** permet de trouver une solution approchée s au problème du couverture par sommets telle que $|s| \leq 2|S_{\text{OPT}}|$

On peut exécuter l'algorithme suivant:

- (i) trouver un *couplage maximal* avec **GreedyMaximalMatching**,
- (ii) renvoyer les deux extrémités des arêtes comme sommets couvrant.

On peut exécuter l'algorithme suivant:

- (i) trouver un *couplage maximal* avec **GreedyMaximalMatching**,
- (ii) renvoyer les deux extrémités des arêtes comme sommets couvrant.

Proposition 1. Les appels (i) et (ii) renvoient bien des sommets couvrant.

Preuve. (i) renvoie un couplage maximal M par construction. Pour (ii), on montre que si une arête e n'est pas couverte par un sommet alors $M \cup \{e\}$ est un couplage qui contredit le fait que M soit maximal.

On peut exécuter l'algorithme suivant:

- (i) trouver un *couplage maximal* avec **GreedyMaximalMatching**,
- (ii) renvoyer les deux extrémités des arêtes comme sommets couvrant.

Proposition 1. Les appels (i) et (ii) renvoient bien des sommets couvrant.

Preuve. (i) renvoie un couplage maximal M par construction. Pour (ii), on montre que si une arête e n'est pas couverte par un sommet alors $M \cup \{e\}$ est un couplage qui contredit le fait que M soit maximal.

Proposition 2. Soit M la solution renvoyée par **GreedyMaximalMatching**, on a $|M| \leq |S_{OPT}|$.

Preuve. Par définition, une solution au problème de couverture par sommets doit couvrir chaque arête dans M , en particulier ceci est valable pour la **solution optimale**.

On peut exécuter l'algorithme suivant:

- (i) trouver un *couplage maximal* avec **GreedyMaximalMatching**,
- (ii) renvoyer les deux extrémités des arêtes comme sommets couvrant.

Proposition 1. Les appels (i) et (ii) renvoient bien des sommets couvrant.

Preuve. (i) renvoie un couplage maximal M par construction. Pour (ii), on montre que si une arête e n'est pas couverte par un sommet alors $M \cup \{e\}$ est un couplage qui contredit le fait que M soit maximal.

Proposition 2. Soit M la solution renvoyée par **GreedyMaximalMatching**, on a $|M| \leq |S_{OPT}|$.

Preuve. Par définition, une solution au problème de couverture par sommets doit couvrir chaque arête dans M , en particulier ceci est valable pour la **solution optimale**.

Algorithme approché.

On a un algorithme qui retourne un ensemble de sommets s tel que $|s| = 2 \times |\{\text{arêtes renvoyées}\}| \leq 2|S_{OPT}|$.

Remarque.

A ce jour, cet algorithme est le meilleur algorithme d'approximation pour le problème du couverture par sommets.

Remarque.

A ce jour, cet algorithme est le meilleur algorithme d'approximation pour le problème du couverture par sommets.

Exercice:

Pour le montrer, considérer le graphe biparti complet $K_{n,n}$.

Remarque.

A ce jour, cet algorithme est le meilleur algorithme d'approximation pour le problème du couverture par sommets.

Exercice:

Pour le montrer, considérer le graphe biparti complet $K_{n,n}$.

Considérons le graphe complet biparti $K_{n,n}$ avec n sommets bleus et n sommets rouges.

La taille de tout couplage maximal dans ce graphe est n : $|M| = n$.

Ainsi,

- l'appel **GreedyMaximalMatching**($K_{n,n}$) retourne un ensemble de n arêtes
- puis le fait de prendre les 2 extrémités renvoie $2n$ sommets comme sommets couvrant.
- Mais clairement, l'optimal est n .

Plan de ce cours

- Algorithmes approchés.
- ➡ Approximation et schémas.
- Limite de l'approximabilité.
- Non approximabilité.
- Complexité paramétrique.

Position du problème algorithmique.

Trouver parmi **toutes les solutions** d'un problème une qui **optimise** une fonction f .

Algorithmes approchés: définition

Position du problème algorithmique.

Trouver parmi **toutes les solutions** d'un problème une qui **optimise** une fonction f .

Définition.

Un algorithme est dit **ϵ -approché** s'il donne une **solution S** qui satisfait

$$\frac{f(S_{\text{opt}}) - f(S)}{f(S_{\text{opt}})} \leq \epsilon \quad \text{SI } S_{\text{OPT}} \text{ MAXIMISE } f$$

et

$$\frac{f(S) - f(S_{\text{opt}})}{f(S)} \leq \epsilon \quad \text{SI } S_{\text{OPT}} \text{ MINIMISE } f.$$

(on veut un ϵ aussi proche de 0 que possible!)

On dit qu'un algorithme **APPROCHE L'OPTIMUM** à un **facteur φ** si

$$\max \left(\frac{f(S)}{f(S_{\text{opt}})}, \frac{f(S_{\text{opt}})}{f(S)} \right) \leq \varphi.$$

(on veut un φ aussi proche de 1 que possible!)

L'ensemble d'arêtes M couvrant fournit par **GreedyMaximalMatching** vérifie $|M| \leq 2|S_{\text{opt}}|$ donc (minimisation ici)

$$\varepsilon = \frac{|M| - |S_{\text{opt}}|}{|M|} \leq \frac{|S_{\text{opt}}|}{|M|} \leq \frac{1}{2}$$

mais aussi

$$\varphi = \frac{|M|}{|S_{\text{opt}}|} \leq 2.$$

C'est un algorithme $\frac{1}{2}$ -**approché** ou une **approximation à un facteur 2**.

Algorithmes approximable et nouvelles classes

La classe APX.

La classe des algorithmes approximables à un facteur constant (une constante absolue) est noté **APX**.

Le couplage glouton fournit une approximation à un facteur 2 pour le problème de couverture des sommets (qui donc appartient à la classe **APX**).

Algorithmes approximable et nouvelles classes

La classe APX.

La classe des algorithmes approximables à un facteur constant (une constante absolue) est noté **APX**.

Le couplage glouton fournit une approximation à un facteur 2 pour le problème de couverture des sommets (qui donc appartient à la classe **APX**).

Les classes PTAS, EPTAS et FPTAS.

Un problème admet un **schéma d'approximation polynomiale** si pour tout ε il admet un algorithme ε -approché de complexité polynomiale pour un ε donné. La classe de ces problèmes est notée **PTAS** (pour "[Polynomial-Time Approximation Scheme](#)"). De plus, un schéma d'approximation est dit **efficace** si la complexité est POLYNOMIAL EN LA TAILLE DE L'ENTRÉE **sans dépendre d' ε** . La classe de ces problèmes est appelée **EPTAS**. Enfin, le schéma d'approximation est **totalement polynomial** si la complexité est POLYNOMIALE À LA FOIS EN LA TAILLE DE L'ENTRÉE ET DE ε . La classe correspondante est **FPTAS**.

Par exemple, pour un problème P sur une instance de taille n , on a un algorithme A tel que pour tout ε , A est un algorithme ε -approché de complexité $O(n^{\text{constante}/\varepsilon})$.

Algorithmes approximable et nouvelles classes

La classe APX.

La classe des algorithmes approximables à un facteur constant (une constante absolue) est noté **APX**.

Le couplage glouton fournit une approximation à un facteur 2 pour le problème de couverture des sommets (qui donc appartient à la classe **APX**).

Les classes PTAS, EPTAS et FPTAS.

Un problème admet un **schéma d'approximation polynomiale** si pour tout ε il admet un algorithme ε -approché de complexité polynomiale pour un ε donné. La classe de ces problèmes est notée **PTAS** (pour "[Polynomial-Time Approximation Scheme](#)"). De plus, un schéma d'approximation est dit **efficace** si la complexité est POLYNOMIAL EN LA TAILLE DE L'ENTRÉE **sans dépendre d' ε** . La classe de ces problèmes est appelée **EPTAS**. Enfin, le schéma d'approximation est **totalement polynomiale** si la complexité est POLYNOMIALE À LA FOIS EN LA TAILLE DE L'ENTRÉE ET DE ε . La classe correspondante est **FPTAS**.

Par exemple, pour un problème P sur une instance de taille n , on a un algorithme A tel que pour tout ε , A est un algorithme ε -approché de complexité $O(n^{\text{constante}/\varepsilon})$.

Ranking des classes.

On a par construction $\text{FPTAS} \subseteq \text{EPTAS} \subseteq \text{PTAS} \subseteq \text{APX}$.

Le problème du sac à dos

Définition.

Input/donnée: n pairs (c_i, w_i) d'entiers et un entier K . On peut interpréter c_i comme étant le coût d'un objet numéro i et w_i son volume/poids. K est la capacité totale du sac à dos.

Le problème d'optimisation: trouver $Sol \subseteq \{1, 2, \dots, n\}$ tel que $\sum_{i \in Sol} w_i \leq K$ et $\sum_{i \in Sol} c_i$ est maximum.

Le problème du sac à dos

Définition.

Input/donnée: n pairs (c_i, w_i) d'entiers et un entier K . On peut interpréter c_i comme étant le coût d'un objet numéro i et w_i son volume/poids. K est la capacité totale du sac à dos.

Le problème d'optimisation: trouver $Sol \subseteq \{1, 2, \dots, n\}$ tel que $\sum_{i \in Sol} w_i \leq K$ et $\sum_{i \in Sol} c_i$ est maximum.

On définit une fonction C tel que

$C(w, l) = J$ si $S \subseteq \{1, 2, \dots, l\}$ et $J = \max_S (\sum_{i \in S} c_i)$ On remarque alors que $C(w, l+1)$ peut être défini à partir de $C(w, l)$ en considérant la solution maximum sur toutes les solutions incluant $l+1$ ou non. Donc, on a

$$\begin{cases} C(w, 0) = 0 \\ C(w, l+1) = \max\{C(w, l), c_{l+1} + C(w - w_{l+1}, l)\} \end{cases}$$

Donc en $O(n.K)$ étapes on a $\{C(1, n), \dots, C(K, n)\}$.

Le problème du sac à dos

Définition.

Input/donnée: n paires (c_i, w_i) d'entiers et un entier K . On peut interpréter c_i comme étant le coût d'un objet numéro i et w_i son volume/poids. K est la capacité totale du sac à dos.

Le problème d'optimisation: trouver $Sol \subseteq \{1, 2, \dots, n\}$ tel que $\sum_{i \in Sol} w_i \leq K$ et $\sum_{i \in Sol} c_i$ est maximum.

On définit une fonction C tel que

$C(w, l) = J$ si $S \subseteq \{1, 2, \dots, l\}$ et $J = \max_S (\sum_{i \in S} c_i)$ On remarque alors que $C(w, l+1)$ peut être défini à partir de $C(w, l)$ en considérant la solution maximum sur toutes les solutions incluant $l+1$ ou non. Donc, on a

$$\begin{cases} C(w, 0) = 0 \\ C(w, l+1) = \max\{C(w, l), c_{l+1} + C(w - w_{l+1}, l)\} \end{cases}$$

Donc en $O(n.K)$ étapes on a $\{C(1, n), \dots, C(K, n)\}$.

Remarque (ce n'est pas polynomial!!!!!!).

La taille de l'entrée est

$$\sum_{i=1}^n \log c_i + \sum_{i=1}^n \log w_i + \log K.$$

Le problème du sac à dos (suite)

On définit une fonction W tel que $W(c, I) = J$ où J est le plus petit volume $\sum_{i \in S} w_i$ d'un sous-ensemble $S \subseteq \{1, 2, \dots, I\}$ tel que $\sum_{i \in S} w_i = c$

On peut calculer $W(c, I)$ pour tout $c \leq n \cdot \max\{c_1, c_2, \dots, c_n\}$ et $I \leq n$ car

$$\begin{cases} W(c, 1) = w_1 \text{ si } c = c_1 \\ W(0, I) = 0 \\ W(c, I + 1) = \min\{W(c, I), w_{I+1} + W(c - c_{I+1}, I)\} \end{cases}$$

Ces équations reflètent le fait que $W(c, I + 1)$ est le minimum des volumes des ensembles qui incluent ou non l'objet $I + 1$. En choisissant le plus grand c tel que $W(c, n) \leq K$ on a un algorithme en $O(n^2 \cdot \max\{c_i\})$.

Le problème du sac à dos (suite)

On définit une fonction W tel que $W(c, l) = J$ où J est le plus petit volume $\sum_{i \in S} w_i$ d'un sous-ensemble $S \subseteq \{1, 2, \dots, l\}$ tel que $\sum_{i \in S} w_i = c$
On peut calculer $W(c, l)$ pour tout $c \leq n \cdot \max\{c_1, c_2, \dots, c_n\}$ et $l \leq n$ car

$$\begin{cases} W(c, 1) = w_1 \text{ si } c = c_1 \\ W(0, l) = 0 \\ W(c, l+1) = \min\{W(c, l), w_{l+1} + W(c - c_{l+1}, l)\} \end{cases}$$

Ces équations reflètent le fait que $W(c, l+1)$ est le minimum des volumes des ensembles qui incluent ou non l'objet $l+1$. En choisissant le plus grand c tel que $W(c, n) \leq K$ on a un algorithme en $O(n^2 \cdot \max\{c_i\})$.

Remarque (ce n'est toujours pas polynomial!!!!!!).

La taille de l'entrée est

$$\sum_{i=1}^n \log c_i + \sum_{i=1}^n \log w_i + \log K.$$

Le problème du sac à dos (suite)

Décomposer les c_i

On code les c_i **en binaire** et on considère les **bits les plus significatifs**. On fixe un entier b et on "élimine" les b bits les moins significatifs des c_i en définissant $c'_i = 2^b \cdot d_i$ avec $d_i = \lfloor \frac{c_i}{2^b} \rfloor$. Si les données en entrée sont w_1, w_2, \dots, w_n, K **et** d_1, \dots, d_n alors la solution trouvée par l'algorithme est **la même** que si les données sont w_1, w_2, \dots, w_n, K **et** c'_1, \dots, c'_n . La complexité est alors $O(n^2 \cdot \frac{\max c_i}{2^b})$ et on trouve une solution S' :

$$\sum_{i \in S} c_i \quad \underbrace{\geq}_{S \text{ est optimale}} \quad \sum_{i \in S'} c_i \geq \sum_{i \in S'} c'_i \quad \underbrace{\geq}_{S' \text{ est optimale}} \quad \sum_{i \in S} c'_i \geq \sum_{i \in S} c_i - n \cdot 2^b.$$

(la dernière inégalité utilise le fait que $c'_i \geq c_i - 2^b$.) On a alors (via 2^{de} et 4^{ème} expressions):

$$\sum_{i \in S} c_i - \sum_{i \in S'} c_i \leq n \cdot 2^b$$

et donc

$$\frac{\sum_{i \in S} c_i - \sum_{i \in S'} c_i}{\sum_{i \in S} c_i} \leq \frac{\sum_{i \in S} c_i - \sum_{i \in S'} c_i}{\max c_i} \leq \frac{n \cdot 2^b}{\max c_i}$$

On a donc un algorithme approché pour $\varepsilon = \frac{n \cdot 2^b}{\max c_i}$. On choisit $b = \log \left(\varepsilon \frac{\max c_i}{n} \right)$ pour avoir une complexité en $O(n^3 / \varepsilon) \rightarrow$ un **FPTAS**.

Définition: avec très grande probabilité

On dit qu'un évènement \mathcal{E}_n arrive avec **une très grande probabilité** si la probabilité de cet évènement est plus grande que $1 - O\left(\frac{1}{n^c}\right)$ pour une constante $c > 0$.

Approximations randomisées et classes PRAS, EPRAS et FPRAS.

Définition: avec très grande probabilité

On dit qu'un évènement \mathcal{E}_n arrive avec **une très grande probabilité** si la probabilité de cet évènement est plus grande que $1 - O\left(\frac{1}{n^c}\right)$ pour une constante $c > 0$.

Définitions: PRAS, EPRAS, FPRAS

Un algorithme randomisé fournit un **schéma randomisé d'approximation polynomiale** si **pour toute instance** d'un problème d'optimisation et pour tout ϵ en un temps polynomial en n l'algorithme fournit une solution qui est **à un facteur ϵ** de l'optimal avec une **très grande probabilité**. La classe de ces problèmes est notée **PRAS** (pour "Polynomial-time Randomized Approximation Scheme").

De plus, un schéma d'approximation randomisé est dit **efficace** si la complexité est POLYNOMIALE EN LA TAILLE DE L'ENTRÉE **sans dépendre d' ϵ** . La classe de ces problèmes est appelée **EPRAS**.

Enfin, le schéma d'approximation randomisé est **totalement polynomial** si la complexité est POLYNOMIAL À LA FOIS EN LA TAILLE DE L'ENTRÉE ET DE ϵ . La classe correspondante est **FPRAS**.

Le problème MAX-3-SAT

C'est le **problème d'optimisation** correspondant au **problème de décision 3-SAT**.

Définition de MAX-3-SAT

Input/donnée: Une formule 3-SAT construite sur n variables et m clauses

$$\left\{ \begin{array}{l} C_1 \wedge C_2 \wedge \cdots \wedge C_m \\ \text{avec } C_i \text{ de la forme } C_i = x_r \vee x_s \vee x_t \\ \text{où } (x_r, x_s, x_t) \in \{x_1, x_2, \cdots, x_n, \bar{x}_1, \bar{x}_2, \cdots, \bar{x}_n\}^3 \end{array} \right.$$

Output/Sortie: trouver une affectation des booléens x_i qui maximise le nombre de clauses satisfaites.

Le problème MAX-3-SAT

C'est le **problème d'optimisation** correspondant au **problème de décision 3-SAT**.

Définition de MAX-3-SAT

Input/donnée: Une formule 3-SAT construite sur n variables et m clauses

$$\left\{ \begin{array}{l} C_1 \wedge C_2 \wedge \cdots \wedge C_m \\ \text{avec } C_i \text{ de la forme } C_i = x_r \vee x_s \vee x_t \\ \text{où } (x_r, x_s, x_t) \in \{x_1, x_2, \dots, x_n, \bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots, \bar{x}_n\}^3 \end{array} \right.$$

Output/Sortie: trouver une affectation des booléens x_i qui maximise le nombre de clauses satisfaites.

MAX-3-SAT est NP-difficile

Si MAX-3-SAT peut être résolu en **temps polynomial** alors ce sera le cas aussi de 3-SAT!

GreedyApproxMax3SAT

```
for  $i = 1$  to  $n$  do  
   $x_i = 0$ ;  
  Faire Pile ou Face;  
  if Pile then  
     $x_i = 1$ ;  
  end  
end
```

GreedyApproxMax3SAT

```
for  $i = 1$  to  $n$  do
   $x_i = 0$ ;
  Faire Pile ou Face;
  if Pile then
     $x_i = 1$ ;
  end
end
end
```

Observations.

- L'algorithme **GreedyApproxMax3SAT** tourne en temps linéaire $O(n)$.
- L'**espérance** du nombre de clauses satisfaites est $\frac{7}{8}m$.
- La **méthode probabiliste** nous dicte donc que pour toute instance de 3-SAT, il existe une affectation qui va satisfaire **au moins** $\frac{7}{8}$ **des clauses**.
- Une instance de 3-SAT avec moins de 7 clauses peut toujours être satisfaite.

Un autre glouton

L'algorithme de Johnson consiste à **répéter** gloutonnement **GreedyApproxMax3SAT** jusqu'à ce qu'au moins $\frac{7}{8}$ des clauses soient satisfaites.

Un autre glouton

L'algorithme de Johnson consiste à **répéter** gloutonnement **GreedyApproxMax3SAT** jusqu'à ce qu'au moins $\frac{7}{8}$ des clauses soient satisfaites.

Théorème.

L'algorithme de Johnson tourne en **moyenne** en **temps polynomial** et fournit une solution approchée avec un facteur $8/7$.

Un autre glouton

L'algorithme de Johnson consiste à **répéter** gloutonnement **GreedyApproxMax3SAT** jusqu'à ce qu'au moins $\frac{7}{8}$ des clauses soient satisfaites.

Théorème.

L'algorithme de Johnson tourne en **moyenne** en **temps polynomial** et fournit une solution approchée avec un facteur $8/7$.

Les observations clefs

- On a vu qu'on peut toujours satisfaire au moins $7/8$ des clauses.
- En répétant à l'infini **GreedyApproxMax3SAT**, on va finir par trouver l'optimum.
- Combien de répétitions pour trouver une affectation satisfaisant au moins $7/8$ des clauses?
- L'idée est donc de quantifier

\mathbb{P} [un appel à **GreedyApproxMax3SAT** satisfait au moins $7/8$ des clauses]

Un appel à GreedyApproxMax3SAT

Lemme

$\mathbb{P}[\text{un appel à GreedyApproxMax3SAT satisfait au moins } 7/8 \text{ des clauses}] \geq \frac{1}{8m}.$

Un appel à GreedyApproxMax3SAT

Lemme

\mathbb{P} [un appel à GreedyApproxMax3SAT satisfait au moins $7/8$ des clauses] $\geq \frac{1}{8m}$.

Preuve. Soit p_j la probabilité qu'**exactement** j **clauses** soient satisfaites par un appel à GreedyApproxMax3SAT et p la probabilité qu'**au moins** $7/8$ **des clauses** soient satisfaites. Si Z est la v.a. des clauses satisfaites par une affectation gloutonne, on a

$$\frac{7}{8}m = \mathbb{E}[Z] = \sum_{j=0}^m jp_j$$

et donc

$$\frac{7}{8}m = \sum_{j=0}^{7m/8-1} jp_j + \sum_{7m/8}^m jp_j \leq \left(\frac{7m-1}{8}\right) \sum_{j=0}^{7m/8-1} p_j + m \sum_{7m/8}^m p_j \leq \left(\frac{7m-1}{8}\right) .1 + m.p$$

On résout pour trouver $p \geq \frac{1}{8m}$.

Un appel à GreedyApproxMax3SAT

Lemme

\mathbb{P} [un appel à GreedyApproxMax3SAT satisfait au moins $7/8$ des clauses] $\geq \frac{1}{8m}$.

Preuve. Soit p_j la probabilité qu'**exactement** j **clauses** soient satisfaites par un appel à GreedyApproxMax3SAT et p la probabilité qu'**au moins** $7/8$ **des clauses** soient satisfaites. Si Z est la v.a. des clauses satisfaites par une affectation gloutonne, on a

$$\frac{7}{8}m = \mathbb{E}[Z] = \sum_{j=0}^m jp_j$$

et donc

$$\frac{7}{8}m = \sum_{j=0}^{7m/8-1} jp_j + \sum_{j=7m/8}^m jp_j \leq \left(\frac{7m-1}{8}\right) \sum_{j=0}^{7m/8-1} p_j + m \sum_{j=7m/8}^m p_j \leq \left(\frac{7m-1}{8}\right) .1 + m.p$$

On résout pour trouver $p \geq \frac{1}{8m}$.

En conséquence, en répétant en moyenne au plus $8m$ fois on trouve une affectation satisfaisant au moins $7/8$ des clauses.

Un appel à GreedyApproxMax3SAT

Lemme

$\mathbb{P}[\text{un appel à GreedyApproxMax3SAT satisfait au moins } 7/8 \text{ des clauses}] \geq \frac{1}{8m}.$

Preuve. Soit p_j la probabilité qu'**exactement** j **clauses** soient satisfaites par un appel à **GreedyApproxMax3SAT** et p la probabilité qu'**au moins** $7/8$ **des clauses** soient satisfaites. Si Z est la v.a. des clauses satisfaites par une affectation gloutonne, on a

$$\frac{7}{8}m = \mathbb{E}[Z] = \sum_{j=0}^m jp_j$$

et donc

$$\frac{7}{8}m = \sum_{j=0}^{7m/8-1} jp_j + \sum_{7m/8}^m jp_j \leq \left(\frac{7m-1}{8}\right) \sum_{j=0}^{7m/8-1} p_j + m \sum_{7m/8}^m p_j \leq \left(\frac{7m-1}{8}\right) .1 + m.p$$

On résout pour trouver $p \geq \frac{1}{8m}.$

En conséquence, en répétant en moyenne au plus $8m$ fois on trouve une affectation satisfaisant au moins $7/8$ des clauses.

Exercice:

combien de répétitions pour avoir avec une très grande probabilité une affectation satisfaisant au moins $7/8$ des clauses?