Master Informatique - M1 - UE Complexité Chapitre 3 : Problèmes et Complexité des problèmes

Philippe Jégou

Laboratoire d'Informatique et Systèmes - LIS - UMR CNRS 7020 Équipe COALA - COntraintes, ALgorithmes et Applications Campus de Saint-Jérôme

Département Informatique et Interactions
Faculté des Sciences
Université d'Aix-Marseille

philippe.jegou@univ-amu.fr

18 septembre 2020



Plan

- 1 Les différents types de problèmes
- Complexité d'un problème
- Classes de Complexité
- Quelques remarques (historiques)

Plan

- 1 Les différents types de problèmes
- Complexité d'un problème
- Classes de Complexité
- 4 Quelques remarques (historiques)

Le problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée (ou Instance) : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question** : G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Une clique de taille k dans un graphe non-orienté est un ensemble de k sommets tous mutuellement voisins (un sous-graphe complet)

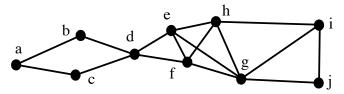
Le problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée (ou Instance) : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question** : G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Une clique de taille k dans un graphe non-orienté est un ensemble de k sommets tous mutuellement voisins (un sous-graphe complet)

Exemple d'instance du problème CLIQUE: un couple (G, k) soit un couple (graphe, entier) comme le graphe G ci-dessous et l'entier k=4



La réponse à la question du problèmes de décision ici est...

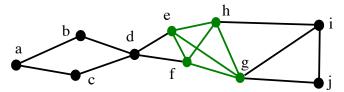
Le problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée (ou instance) : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question** : G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Une clique de taille k dans un graphe non-orienté est un ensemble de k sommets tous mutuellement voisins (un sous-graphe complet)

Exemple d'instance du problème CLIQUE: un couple (G, k) soit un couple (graphe, entier) comme le graphe G ci-dessous et l'entier k=4



La réponse à la question du problèmes de décision ici est OUI Le couple (G,4) est appelé instance positive du problème CLIQUE

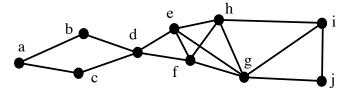
Le problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée (ou instance) : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question** : G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Une clique de taille k dans un graphe non-orienté est un ensemble de k sommets tous mutuellement voisins (un sous-graphe complet)

Autre exemple d'instance du problème CLIQUE : le même graphe G et l'entier k=5



La réponse à la question du problèmes de décision ici est...

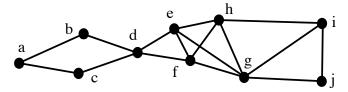
Le problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée (ou instance) : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question** : G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Une clique de taille k dans un graphe non-orienté est un ensemble de k sommets tous mutuellement voisins (un sous-graphe complet)

Autre exemple d'instance du problème CLIQUE : le même graphe G et l'entier k=5



La réponse à la question du problèmes de décision ici est NON Le couple (G,5) est appelé instance négative du problème CLIQUE

Le problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée: Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question**: G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Définition

Un problème de décision Π est défini par un couple (Donnée, Question) :

- Donnée également appelée instance, voire entrée, qui est une définition générique des jeux de données possibles
- Question qui est une question portant sur l'instance et dont la réponse est soit oui soit non

Problème CLIQUE : un problème de décision puisque la question posée est à réponse oui/non.

Différents types de problèmes

Il existe différents types de problèmes :

Définition

À partir d'un problème de décision, on peut définir :

- problème de recherche : trouver une solution s'il en existe une
- problème d'optimisation : trouver la meilleure solution s'il en existe
- problème de dénombrement : trouver le nombre de solutions
- problème d'énumération : trouver (lister) toutes les solutions

Différents types de problèmes

Il existe différents types de problèmes :

Définition

À partir d'un problème de décision, on peut définir :

- problème de recherche : trouver une solution s'il en existe une
- problème d'optimisation : trouver la meilleure solution s'il en existe
- problème de dénombrement : trouver le nombre de solutions
- problème d'énumération : trouver (lister) toutes les solutions

2 remarques importantes:

 Terminologie: Garey et Jonhson (en 1979) appellent "énumération" ce que nous appelons "dénombrement" (aussi appelé comptage); notre terminologie apparaît aujourd'hui comme plus pertinente.

Différents types de problèmes

Il existe différents types de problèmes :

Définition

À partir d'un problème de décision, on peut définir :

- problème de recherche : trouver une solution s'il en existe une
- problème d'optimisation : trouver la meilleure solution s'il en existe
- problème de dénombrement : trouver le nombre de solutions
- problème d'énumération : trouver (lister) toutes les solutions

2 remarques importantes:

- Terminologie : Garey et Jonhson (en 1979) appellent "énumération" ce que nous appelons "dénombrement" (aussi appelé *comptage*) ; notre terminologie apparaît aujourd'hui comme plus pertinente.
- Rigueur mathématique : nous ne définirons pas ces notions de façon formelle dans ce cours (perte de temps inutile en M1) ; certaines définitions seront donc délibérément intuitives plutôt que rigoureuses mathématiquement.

Différents types de problèmes : Recherche

Variations à partir du problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question** : G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Solution? Une clique de taille k:

Différents types de problèmes : Recherche

Variations à partir du problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question** : G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Solution ? Une clique de taille k :

Problème de recherche :

CLIQUE-Recherche

Donnée: Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question**: Si G possède une clique de taille k, la trouver

Ce n'est pas un problème de décision car la réponse n'est pas OUI ou NON, mais une solution (s'il en existe une).

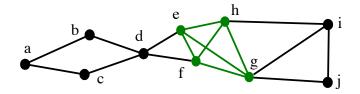
Différents types de problèmes : Recherche

Variations à partir du problème CLIQUE

CLIQUE-Recherche

Donnée : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question** : Si G possède une clique de taille k, la trouver.

Exemple d'une instance du problème CLIQUE-Recherche : le graphe G ci-dessous et l'entier k=4



La réponse à la question du problème est la clique $\{e, f, g, h\}$



Différents types de problèmes : Optimisation

Variations à partir du problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée: Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k **Question**: G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Problème d'optimisation :

CLIQUE-MAX

Donnée : Un graphe non-orienté G = (S, A)

Question : Trouver une clique de G de taille maximum.

Ce n'est pas un problème de décision car la réponse n'est pas OUI ou NON, et on recherche la meilleure solution (selon un certain critère : la plus grande clique ici).

Différents types de problèmes : Optimisation

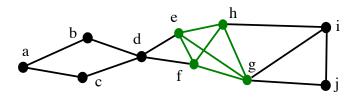
Problème d'optimisation

CLIQUE-MAX

Donnée : Un graphe non-orienté G = (S, A).

Question: Trouver une clique de G de taille maximum.

Exemple d'une instance du problème CLIQUE-MAX : le graphe G ci-dessous



La réponse à la question du problème est la clique $\{e, f, g, h\}$

Différents types de problèmes : Énumération

Variations à partir du problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée: Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k. **Question**: G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Problème d'énumération :

CLIQUE-ENUM

Donnée : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k.

Question: Trouver toutes les cliques de G de taille k.

Ce n'est pas un problème de décision, ni de recherche, ni d'optimisation.

Différents types de problèmes : Énumération

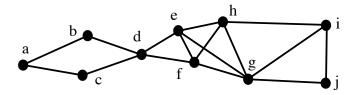
Problème d'énumération

CLIQUE-ENUM

Donnée : Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k.

Question: Trouver toutes les cliques de G de taille k.

Exemple d'une instance du problème CLIQUE-ENUM : le graphe G ci-dessous et l'entier k=3



La réponse à la question du problème est l'ensemble :

$$\{ \{d, e, f\}, \{e, f, g\}, \{e, f, h\}, \{e, g, h\}, \{f, g, h\}, \{g, h, i\}, \{g, \underline{i}, j\} \}$$

Différents types de problèmes : Dénombrement

Variations à partir du problème CLIQUE

CLIQUE

Donnée: Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k.

Question : G possède-t-il une clique de taille k ou plus ?

Problème de dénombrement (ou comptage) :

#CLIQUE

Donnée: Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k.

Question: Trouver le nombre de cliques de G de taille k.

Ce n'est pas un problème de décision, ni de recherche, ni d'optimisation, ni d'énumération.

Différents types de problèmes : Dénombrement

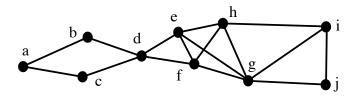
Problème de dénombrement (ou comptage)

#CLIQUE

Donnée: Un graphe non-orienté G = (S, A) et un entier k.

Question: Trouver le nombre de cliques de G de taille k.

Exemple d'une instance du problème #CLIQUE : le graphe G ci-dessous et l'entier k=3



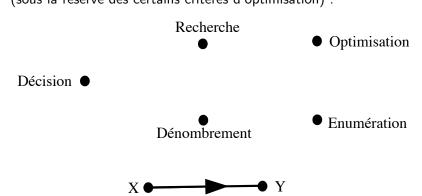
La réponse à la question du problème est 7 car il y a 7 cliques de taille 3

Difficultés relatives entre types de problèmes

- Il existe des relations entre ces différents types de problèmes en termes de difficulté
- Pour un même problème de décision on peut comparer la difficulté (sous la réserve des certains critères d'optimisation) :

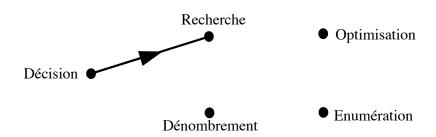
Difficultés relatives entre types de problèmes

- Il existe des relations entre ces différents types de problèmes en termes de difficulté
- Pour un même problème de décision on peut comparer la difficulté (sous la réserve des certains critères d'optimisation) :

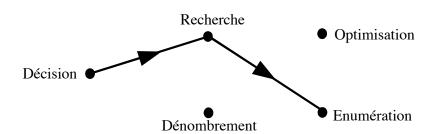


X plus facile que Y

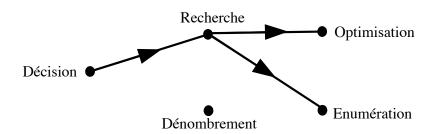
Problème de recherche plus difficile que le problème de décision (si on trouve une solution, on sait qu'il en existe une)



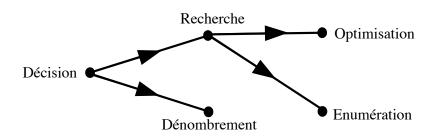
Problème d'énumération plus difficile que le problème de recherche (si on trouve toutes les solutions, on en trouve au moins une)



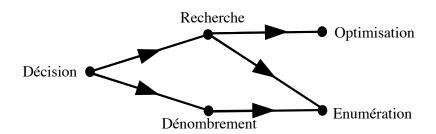
Problème d'optimisation plus difficile que le problème de recherche (si on connaît une solution qui maximise le critère d'optimisation, on peut savoir si c'est une solution du problème de recherche)



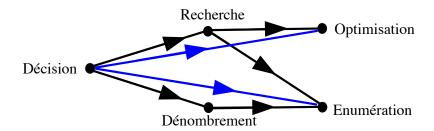
Dénombrement plus difficile que le problème de décision (si on trouve le nombre de solutions, on sait s'il en existe une...)



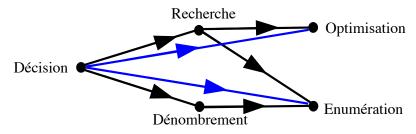
Énumération plus difficile que le problème de dénombrement associé (si on liste toutes les solutions, c'est "facile" de les compter...)



Remarque : ce graphe des difficultés est complétable par transitivité

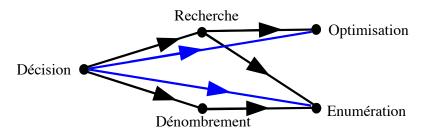


Remarque : ce graphe des difficultés est complétable par transitivité



Dans la "vraie vie", quel est l'intérêt des problèmes de décision ? Quel est l'intérêt de savoir qu'il existe une solution sans en disposer ?

Remarque : ce graphe des difficultés est complétable par transitivité



Dans la "vraie vie", quel est l'intérêt des problèmes de décision ? Quel est l'intérêt de savoir qu'il existe une solution sans en disposer ?

Mais sur le plan théorique, c'est très important :

- si on arrive a montrer qu'un problème de décision est "difficile" alors on aura montré que les autres problèmes sont "difficiles"
- et les problèmes de décision sont *a priori* plus simples à étudier

Plan

- 1 Les différents types de problèmes
- Complexité d'un problème
- Classes de Complexité
- 4 Quelques remarques (historiques)

Complexité d'un problème π (lire "Pi")

On considère ici :

- ullet Un problème π (décision, recherche, optimisation,...)
- L'ensemble ou classe $\mathcal C$ des algorithmes qui résolvent le problème π (dans un modèle de calcul donné)

Complexité d'un problème π (lire "Pi")

On considère ici :

- Un problème π (décision, recherche, optimisation,...)
- L'ensemble ou classe $\mathcal C$ des algorithmes qui résolvent le problème π (dans un modèle de calcul donné)

Définition

Etant donnée $\mathcal C$ la classe d'algorithmes qui résolvent π , si $A\in\mathcal C$ et $T_A(I)$ est le nombre d'opérations fondamentales exécutées par l'algorithme A sur la donnée (instance) I, alors **la complexité du problème** π est :

$$\min_{A \in \mathcal{C}} \max_{I \in D_{\pi}^n} T_A(I)$$

où D^n_π est l'ensemble des données du problème π de taille n.

(sans incidence sur le propos, ici T_A est définie de D_π vers $\mathbb N$ et non de $\mathbb N$ vers $\mathbb R^+$)

Complexité d'un problème π (lire "Pi")

On considère ici :

- Un problème π (décision, recherche, optimisation,...)
- L'ensemble ou classe $\mathcal C$ des algorithmes qui résolvent le problème π (dans un modèle de calcul donné)

Définition

Etant donnée $\mathcal C$ la classe d'algorithmes qui résolvent π , si $A\in\mathcal C$ et $T_A(I)$ est le nombre d'opérations fondamentales exécutées par l'algorithme A sur la donnée (instance) I, alors **la complexité du problème** π est :

$$\min_{A \in \mathcal{C}} \max_{I \in D_{\pi}^n} T_A(I)$$

où D^n_π est l'ensemble des données du problème π de taille n.

(sans incidence sur le propos, ici T_A est définie de D_π vers $\mathbb N$ et non de $\mathbb N$ vers $\mathbb R^+$)

Décryptage :

- $\max_{I \in D_{\pi}^n} T_A(I)$: capte le pire des cas
- $\min_{A \in \mathcal{C}} \max_{I \in D^n} T_A(I)$: considère le meilleur algorithme

Complexité d'un problème

Remarques très importantes sur la complexité d'un problème :

Définition

Etant donnée ... alors la complexité du problème π est :

$$\min_{A \in \mathcal{C}} \max_{I \in D_{\pi}^n} T_A(I)$$

où D_{π}^{n} est...

Complexité d'un problème

Remarques très importantes sur la complexité d'un problème :

Définition

Etant donnée ... alors la complexité du problème π est :

$$\min_{A \in \mathcal{C}} \max_{I \in D_{\pi}^n} T_A(I)$$

où D_{π}^{n} est...

 La complexité d'un problème n'est pas nécessairement celle du meilleur algorithme connu pour le résoudre!

Complexité d'un problème

Remarques très importantes sur la complexité d'un problème :

Définition

Etant donnée ... alors la complexité du problème π est :

$$\min_{A \in \mathcal{C}} \max_{I \in D_{\pi}^n} T_A(I)$$

où D_{π}^{n} est...

- La complexité d'un problème n'est pas nécessairement celle du meilleur algorithme connu pour le résoudre!
- Seule la notion d'existence d'algorithme est considérée ici : Il n'est pas nécessaire de connaître un algorithme particulier, mais tout simplement, d'en connaître l'existence (cf. $\exists A \in \mathcal{C}$)!

Complexité d'un problème

Remarques très importantes sur la complexité d'un problème :

Définition

Etant donnée ... alors la complexité du problème π est :

$$\min_{A \in \mathcal{C}} \max_{I \in D_{\pi}^n} T_A(I)$$

où D_{π}^{n} est...

- La complexité d'un problème n'est pas nécessairement celle du meilleur algorithme connu pour le résoudre!
- Seule la notion d'existence d'algorithme est considérée ici : Il n'est pas nécessaire de connaître un algorithme particulier, mais tout simplement, d'en connaître l'existence (cf. $\exists A \in \mathcal{C}$) !
- Résultat étonnant de Fellow et Langston vers 1985 : ils proposent une preuve dite non constructive de complexité en démontrant l'existence d'un algorithme de résolution d'une certaine complexité sans l'exhiber

Un constat : rares sont les problèmes dont la complexité est connue !

Un constat : rares sont les problèmes dont la complexité est connue !

Une question : Comment déterminer la complexité d'un problèmes ?

Un constat : rares sont les problèmes dont la complexité est connue !

Une question : Comment déterminer la complexité d'un problèmes ?

 Démontrer l'existence d'un algorithme et donner sa complexité (en général, pour cela, on exhibe un algorithme mais la preuve d'existence suffit..)

Un constat : rares sont les problèmes dont la complexité est connue !

Une question : Comment déterminer la complexité d'un problèmes ?

- Démontrer l'existence d'un algorithme et donner sa complexité (en général, pour cela, on exhibe un algorithme mais la preuve d'existence suffit..)
- ② Démontrer qu'il n'existe par d'algorithme de complexité inférieure tâche bien plus complexe car il existe théoriquement une infinité d'algorithmes pour résoudre un problème résoluble (calculable...)

Un constat : rares sont les problèmes dont la complexité est connue !

Une question : Comment déterminer la complexité d'un problèmes ?

- Démontrer l'existence d'un algorithme et donner sa complexité (en général, pour cela, on exhibe un algorithme mais la preuve d'existence suffit..)
- ② Démontrer qu'il n'existe par d'algorithme de complexité inférieure tâche bien plus complexe car il existe théoriquement une infinité d'algorithmes pour résoudre un problème résoluble (calculable...)

Parmi les rares résultats connus : le tri par comparaison tri par comparaison : tri basé sur la comparaison entre éléments (\neq tris par adressage)

Un constat : rares sont les problèmes dont la complexité est connue !

Une question : Comment déterminer la complexité d'un problèmes ?

- Démontrer l'existence d'un algorithme et donner sa complexité (en général, pour cela, on exhibe un algorithme mais la preuve d'existence suffit..)
- ② Démontrer qu'il n'existe par d'algorithme de complexité inférieure tâche bien plus complexe car il existe théoriquement une infinité d'algorithmes pour résoudre un problème résoluble (calculable...)

Parmi les rares résultats connus : le tri par comparaison

tri par comparaison : tri basé sur la comparaison entre éléments (\neq tris par adressage)

Avant de voir la preuve : le problème du tri par comparaison

TRI PAR COMPARAISON

Donnée : Une séquence de valeurs $(x_1, x_2, \dots x_n)$

Question: Trouver une permutation des valeurs dans l'ordre croissant

avec la contrainte de n'utiliser que des comparaisons 2 à 2 entre valeurs et donc sans hypothèse sur ces valeurs (sauf qu'elles sont comparables, cf. ∃ relation d'ordre)

Un constat : rares sont les problèmes dont la complexité est connue !

Une question : Comment déterminer la complexité d'un problèmes ?

- Démontrer l'existence d'un algorithme et donner sa complexité (en général, pour cela, on exhibe un algorithme mais la preuve d'existence suffit..)
- ② Démontrer qu'il n'existe par d'algorithme de complexité inférieure tâche bien plus complexe car il existe théoriquement une infinité d'algorithmes pour résoudre un problème résoluble (calculable...)

Parmi les rares résultats connus : le tri par comparaison tri par comparaison : tri basé sur la comparaison entre éléments (\neq tris par adressage)

Comment procède la preuve pour le tri par comparaison ?

1 on se rappelle que le tri par fusion est en $\Theta(n.log(n))$

Un constat : rares sont les problèmes dont la complexité est connue !

Une question : Comment déterminer la complexité d'un problèmes ?

- Démontrer l'existence d'un algorithme et donner sa complexité (en général, pour cela, on exhibe un algorithme mais la preuve d'existence suffit..)
- ② Démontrer qu'il n'existe par d'algorithme de complexité inférieure tâche bien plus complexe car il existe théoriquement une infinité d'algorithmes pour résoudre un problème résoluble (calculable...)

Parmi les rares résultats connus : le tri par comparaison tri par comparaison : tri basé sur la comparaison entre éléments (≠ tris par adressage)

Comment procède la preuve pour le tri par comparaison ?

- **①** on se rappelle que le tri par fusion est en $\Theta(n.log(n))$
- on prouve qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure

Un constat : rares sont les problèmes dont la complexité est connue !

Une question : Comment déterminer la complexité d'un problèmes ?

- Démontrer l'existence d'un algorithme et donner sa complexité (en général, pour cela, on exhibe un algorithme mais la preuve d'existence suffit..)
- ② Démontrer qu'il n'existe par d'algorithme de complexité inférieure tâche bien plus complexe car il existe théoriquement une infinité d'algorithmes pour résoudre un problème résoluble (calculable...)

Parmi les rares résultats connus : le tri par comparaison tri par comparaison : tri basé sur la comparaison entre éléments (\neq tris par adressage)

Comment procède la preuve pour le tri par comparaison ?

- **①** on se rappelle que le tri par fusion est en $\Theta(n.log(n))$
- on prouve qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure

Ce point 2 : c'est toute la difficulté de la preuve !

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

Arbre de décision associé à un algorithme de tri A?

• Est défini sur une donnée $(x_1, x_2, ... x_n)$ en entrée

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

- Est défini sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ en entrée
- C'est un arbre binaire (en fait une "arborescence binaire")

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

- Est défini sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ en entrée
- C'est un arbre binaire (en fait une "arborescence binaire")
- Arbre qui représente toutes les exécutions possibles de A

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

- Est défini sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ en entrée
- C'est un arbre binaire (en fait une "arborescence binaire")
- Arbre qui représente toutes les exécutions possibles de A
- Exécutions possibles de A ?

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

- Est défini sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ en entrée
- C'est un arbre binaire (en fait une "arborescence binaire")
- Arbre qui représente toutes les exécutions possibles de A
- Exécutions possibles de A ?
 - ightarrow selon les différentes configurations de la donnée en entrée :

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

- Est défini sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ en entrée
- C'est un arbre binaire (en fait une "arborescence binaire")
- Arbre qui représente toutes les exécutions possibles de A
- Exécutions possibles de A ?
 - \rightarrow selon les différentes configurations de la donnée en entrée :
 - configurations possibles en entrée : les n! permutations possibles

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

- Est défini sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ en entrée
- C'est un arbre binaire (en fait une "arborescence binaire")
- Arbre qui représente toutes les exécutions possibles de A
- Exécutions possibles de A ?
 - \rightarrow selon les différentes configurations de la donnée en entrée :
 - configurations possibles en entrée : les n! permutations possibles
 - avec n = 3 et 3 valeurs possibles 5, 12 et 17, on a n! = 3! = 6 **possibilités** : [5, 12, 17] ou [5, 17, 12] ou [12, 5, 17] ou [12, 17, 5] ou [17, 5, 12] ou [17, 12, 5]

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associés aux algorithmes de tri

- Est défini sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ en entrée
- C'est un arbre binaire (en fait une "arborescence binaire")
- Arbre qui représente toutes les exécutions possibles de A
- Exécutions possibles de A ?
 - \rightarrow selon les différentes configurations de la donnée en entrée :
 - configurations possibles en entrée : les n! permutations possibles
 - avec n = 3 et 3 valeurs possibles 5, 12 et 17, on a n! = 3! = 6 **possibilités** : [5, 12, 17] ou [5, 17, 12] ou [12, 5, 17] ou [12, 17, 5] ou [17, 5, 12] ou [17, 12, 5]
 - → les n! exécutions seront toutes différentes

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associé à un algorithme de tri

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associé à un algorithme de tri

Définition

Un arbre de décision associé à un algorithme de tri A sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ est un arbre binaire tel que :

• **noeuds internes :** état courant avec comparaison entre éléments. Si $x_i < x_i$, l'exécution se poursuit sur le sous-arbre gauche, sinon, sur le droit.

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associé à un algorithme de tri

Définition

Un arbre de décision associé à un algorithme de tri A sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ est un arbre binaire tel que :

- **noeuds internes :** état courant avec comparaison entre éléments. Si $x_i < x_i$, l'exécution se poursuit sur le sous-arbre gauche, sinon, sur le droit.
- feuilles de l'arbre : résultats des différentes exécutions de A.

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associé à un algorithme de tri

Définition

Un arbre de décision associé à un algorithme de tri A sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ est un arbre binaire tel que :

- **noeuds internes :** état courant avec comparaison entre éléments. Si $x_i < x_j$, l'exécution se poursuit sur le sous-arbre gauche, sinon, sur le droit.
- feuilles de l'arbre : résultats des différentes exécutions de A.
- à toute exécution de A correspond 1 branche de l'arbre (plusieurs données peuvent conduire potentiellement à la même exécution).

Prouver qu'il n'existe pas d'algorithme de complexité inférieure ?

Via la notion d'arbre de décision associé à un algorithme de tri

Définition

Un arbre de décision associé à un algorithme de tri A sur une donnée $(x_1, x_2, \dots x_n)$ est un arbre binaire tel que :

- **noeuds internes :** état courant avec comparaison entre éléments. Si $x_i < x_i$, l'exécution se poursuit sur le sous-arbre gauche, sinon, sur le droit.
- feuilles de l'arbre : résultats des différentes exécutions de A.
- à toute exécution de A correspond 1 branche de l'arbre (plusieurs données peuvent conduire potentiellement à la même exécution).
- nombre de tests x_i < x_j exécutés par A sur une donnée :
 c'est égal à la longueur de la branche correspondant à cette exécution de A

Arbre de décision associé au tri à bulles

Arbre de décision associé au tri à bulles

Rappel du tri à bulles

```
En entree : un tableau t de n entiers
int i, j;
for (i=0; i < n-1; i=i+1)

   /* descente en t[i] de l'element minimum entre t[i] et t[n-1] */
   for (j=n-1; j > i; j=j-1)

        if ( t[j] < t[j-1] ) permuter(j, j-1, t);</pre>
```

À chaque étape (i=0, puis i=1, puis i=2, jusqu'à i=n-2) :

itération de j=n-1 jusqu'à j=i+1

pour positionner en t[i] l'élément minimum entre t[i] et t[n-1]

Arbre de décision associé au tri à bulles

Arbre de décision associé au tri à bulles

Arbre de décision associé au tri à bulles

Arbre de décision associé au tri à bulles

En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)

Arbre de décision associé au tri à bulles

En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)

X₁ X₂ X₃

Racine: le tableau à trier

Arbre de décision associé au tri à bulles

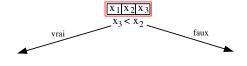
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)

x₁ x₂ x₃

Tri à bulles : la 1^{ere} étape considère la section rouge

Arbre de décision associé au tri à bulles

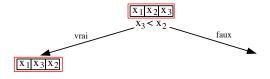
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



 $\mathbf{1}^{ere}$ étape : comparaison $x_3 < x_2$ avec 2 possibilités

Arbre de décision associé au tri à bulles

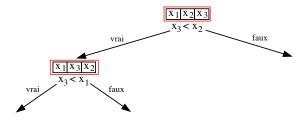
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Test $x_3 < x_2$ **vrai**: permutation x_2 et x_3 puis poursuite branche gauche

Arbre de décision associé au tri à bulles

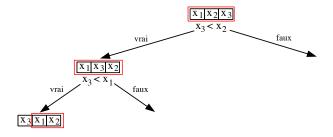
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Encore 1^{ere} **étape :** comparaison $x_3 < x_1$ avec 2 possibilités

Arbre de décision associé au tri à bulles

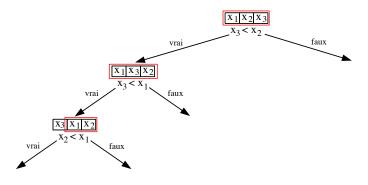
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Test $x_3 < x_1$ **vrai**: permutation x_1 et x_3 puis poursuite branche gauche

Arbre de décision associé au tri à bulles

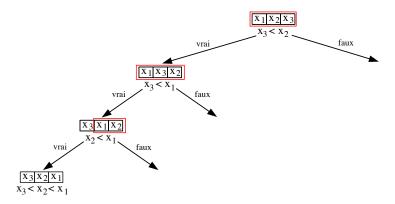
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



 $\mathbf{2}^{eme}$ étape : comparaison $x_2 < x_1$ avec 2 possibilités

Arbre de décision associé au tri à bulles

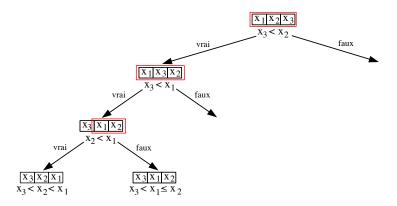
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Test $x_2 < x_1$ **vrai** : permutation x_1 et x_2 puis arrêt exécution

Arbre de décision associé au tri à bulles

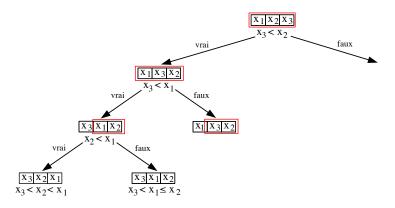
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Test $x_2 < x_1$ **faux** : rien et arrêt exécution

Arbre de décision associé au tri à bulles

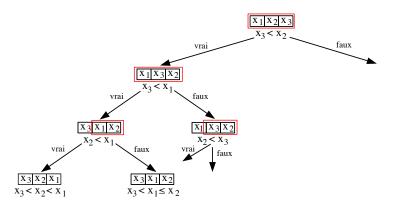
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



 $\mathbf{1}^{ere}$ étape avec test $x_3 < x_1$ faux : rien et poursuite branche droite

Arbre de décision associé au tri à bulles

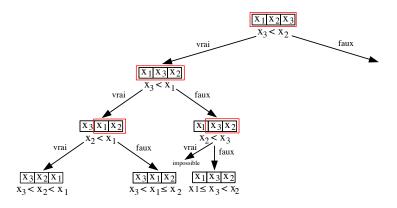
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



 2^{eme} étape : comparaison $x_2 < x_3$ avec 2 possibilités

Arbre de décision associé au tri à bulles

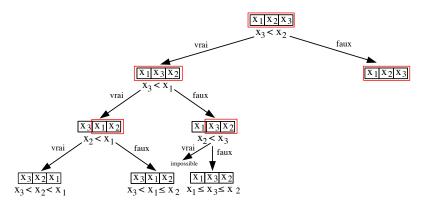
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Test $x_2 < x_3$ **faux** : (cf. test racine) donc rien et arrêt exécution

Arbre de décision associé au tri à bulles

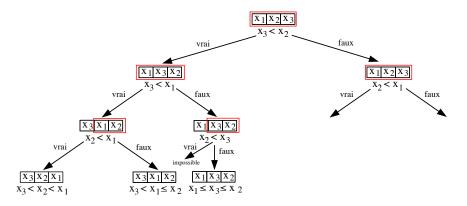
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



 $\mathbf{1}^{ere}$ étape avec test $x_3 < x_2$ faux : poursuite exécution branche droite

Arbre de décision associé au tri à bulles

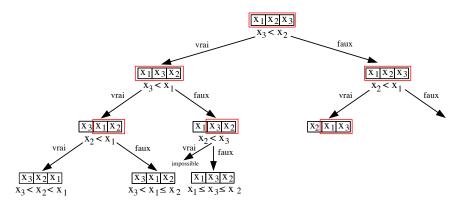
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



 $\mathbf{1}^{ere}$ étape : comparaison $x_2 < x_1$ avec 2 possibilités

Arbre de décision associé au tri à bulles

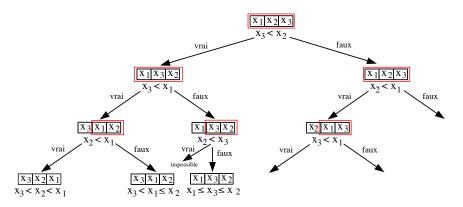
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Test $x_2 < x_1$ **vrai**: permutation x_1 et x_2 et poursuite branche gauche

Arbre de décision associé au tri à bulles

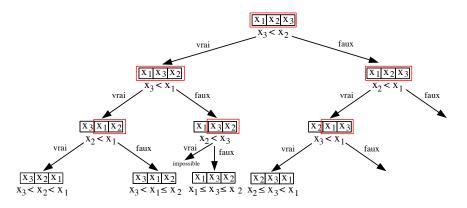
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



 $\mathbf{2}^{eme}$ étape : comparaison $x_3 < x_1$ avec 2 possibilités

Arbre de décision associé au tri à bulles

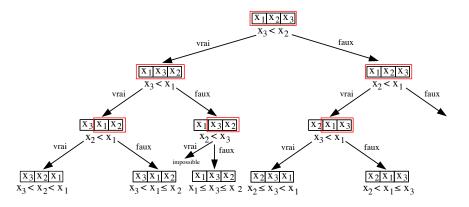
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Test $x_3 < x_1$ **vrai** : permutation x_1 et x_3 et arrêt exécution

Arbre de décision associé au tri à bulles

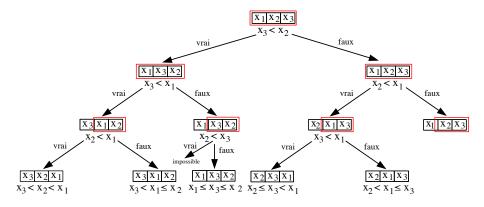
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Test $x_3 < x_1$ **faux** : rien et arrêt exécution

Arbre de décision associé au tri à bulles

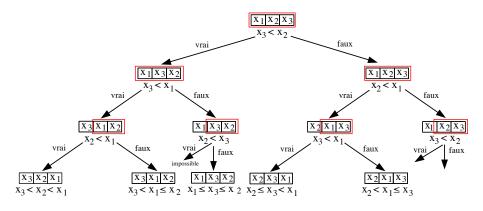
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



 $\mathbf{1}^{ere}$ étape avec test $x_2 < x_1$ faux : poursuite exécution branche droite

Arbre de décision associé au tri à bulles

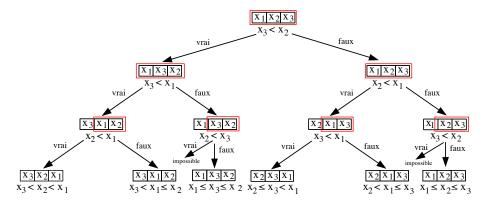
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



 $\mathbf{2}^{eme}$ étape : comparaison $x_3 < x_2$ avec 2 possibilités

Arbre de décision associé au tri à bulles

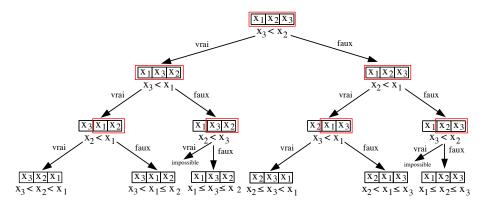
En entrée : $[x_1, x_2, x_3]$ (on ne sait pas si $x_1 < x_2$, ni si $x_1 < x_3$, ni si $x_2 < x_3$)



Test $x_2 < x_3$ **faux** : (cf. test racine) donc rien et arrêt exécution

Arbre de décision associé au tri à bulles :

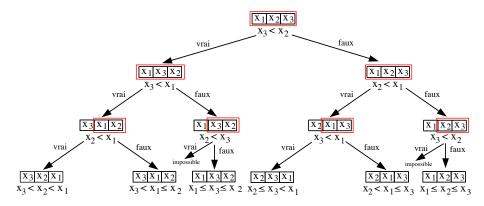
Toutes les exécutions possibles sont représentées



Chaque branche (jusqu'à une feuille) représente 1 exécution

Arbre de décision associé au tri à bulles :

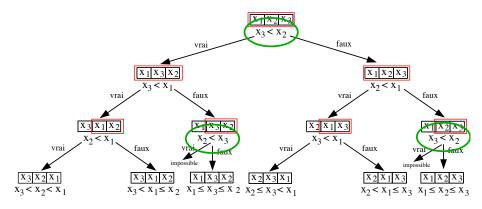
Toutes les exécutions possibles sont représentées



6 branches, 6 feuilles, 6 exécutions : 6 = 3! = 6 entrées possibles

Arbre de décision associé au tri à bulles :

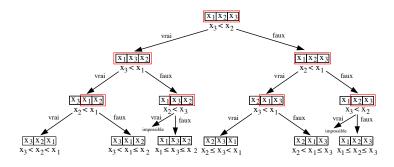
Toutes les exécutions possibles sont représentées



Comparaison entre x_2 et x_3 exécutée jusqu'à 2 fois : tri non optimal

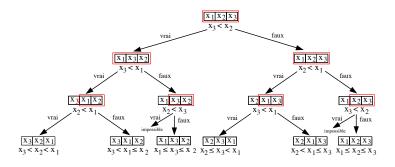
Pour borner la complexité : étude de la hauteur de ces arbres

Pour borner la complexité : étude de la hauteur de ces arbres



Car le temps d'une exécution correspond à la longueur de sa branche

Pour borner la complexité : étude de la hauteur de ces arbres



Car le temps d'une exécution correspond à la longueur de sa branche

Pire des cas = plus longue branche

Complexité = taille plus longue branche = hauteur de l'arbre

Pour borner la complexité : étude de la hauteur de ces arbres

Pour borner la complexité : étude de la hauteur de ces arbres

Lemme 1

L'arbre de décision associé à un algorithme de tri par comparaison sur n éléments possède exactement n! feuilles

Pour borner la complexité : étude de la hauteur de ces arbres

Lemme 1

L'arbre de décision associé à un algorithme de tri par comparaison sur n éléments possède exactement n! feuilles

Preuve:

- Nombre maximum de feuilles : à une feuille correspond une et une seule exécution, donc au moins un ordre initial.
 - ⇒ plus d'ordres initiaux en entrée que de feuilles

Pour borner la complexité : étude de la hauteur de ces arbres

Lemme 1

L'arbre de décision associé à un algorithme de tri par comparaison sur n éléments possède exactement n! feuilles

Preuve:

- Nombre maximum de feuilles : à une feuille correspond une et une seule exécution, donc au moins un ordre initial.
 - ⇒ plus d'ordres initiaux en entrée que de feuilles
- Nombre minimum de feuilles: à un ordre initial, on ne peut associer qu'un chemin dans l'arbre, donc qu'une exécution, et donc qu'une seule feuille.
 - ⇒ plus de feuilles que d'ordres initiaux en entrée

Pour borner la complexité : étude de la hauteur de ces arbres

Lemme 1

L'arbre de décision associé à un algorithme de tri par comparaison sur n éléments possède exactement n! feuilles

Preuve:

- Nombre maximum de feuilles : à une feuille correspond une et une seule exécution, donc au moins un ordre initial.
 - ⇒ plus d'ordres initiaux en entrée que de feuilles
- Nombre minimum de feuilles : à un ordre initial, on ne peut associer qu'un chemin dans l'arbre, donc qu'une exécution, et donc qu'une seule feuille.
 - ⇒ plus de feuilles que d'ordres initiaux en entrée
- \Rightarrow nombre de feuilles = nombre d'ordre initiaux = n!

Étude des propriétés des arborescences binaires (donc de ces arbres)

Lemme 2

Pour une arborescence binaire de hauteur h (h = nombre de niveaux -1) 2^h = nombre maximum de feuilles

Preuve : par induction sur *h* (mais vous l'avez déjà vu en licence...).

Étude des propriétés des arborescences binaires (donc de ces arbres)

Lemme 2

Pour une arborescence binaire de hauteur h (h = nombre de niveaux -1) 2^h = nombre maximum de feuilles

Preuve : par induction sur *h* (mais vous l'avez déjà vu en licence...).

Remarque: donc, pour une hauteur h, on a au plus 2^h feuilles, d'où :

- pour toute arborescence binaire de hauteur h de f feuilles, on a $f \leq 2^h$
- et comme $f \leq 2^h \Rightarrow log_2(f) \leq log_2(2^h) = h$

Étude des propriétés des arborescences binaires (donc de ces arbres)

Lemme 2

Pour une arborescence binaire de hauteur h (h = nombre de niveaux -1) 2^h = nombre maximum de feuilles

Preuve : par induction sur *h* (mais vous l'avez déjà vu en licence...).

Remarque: donc, pour une hauteur h, on a au plus 2^h feuilles, d'où :

- pour toute arborescence binaire de hauteur h de f feuilles, on a $f \leq 2^h$
- et comme $f \leq 2^h \Rightarrow log_2(f) \leq log_2(2^h) = h$

on peut donc en déduire la propriété suivante :

Propriété 1

La hauteur h d'une arborescence binaire de f feuilles vérifie $log_2(f) \le h$

L'arbre de décision associé à un algorithme de tri par comparaison de *n* éléments vérifie :

- Lemme 1 : son nombre de feuilles f = n!
- Propriété 1 : sa hauteur h vérifie $log_2(f) \leq h$

L'arbre de décision associé à un algorithme de tri par comparaison de *n* éléments vérifie :

- Lemme 1 : son nombre de feuilles f = n!
- Propriété 1 : sa hauteur h vérifie $log_2(f) \leq h$

d'où:

Corollaire

La hauteur d'un arbre de décision pour le tri par comparaison de n éléments est minorée par $log_2(n!)$

Théorème

La complexité du tri par comparaison est $\Theta(n.log(n))$

Preuve:

• Le nombre de tests est minoré par $log_2(n!) \in \Theta(n.log(n))$ donc aucun tri n'exécute moins de tests

Théorème

La complexité du tri par comparaison est $\Theta(n.log(n))$

Preuve:

- Le nombre de tests est minoré par $log_2(n!) \in \Theta(n.log(n))$ donc aucun tri n'exécute moins de tests
- La complexité du tri par fusion est $\Theta(n.log(n))$

La complexité du tri par comparaison est minorée par $\Theta(n.log(n))$ et il existe un algorithme de même complexité.

Théorème

La complexité du tri par comparaison est $\Theta(n.log(n))$

Preuve:

- Le nombre de tests est minoré par $log_2(n!) \in \Theta(n.log(n))$ donc aucun tri n'exécute moins de tests
- La complexité du tri par fusion est $\Theta(n.log(n))$

La complexité du tri par comparaison est minorée par $\Theta(n.log(n))$ et il existe un algorithme de même complexité.

Rappel de la preuve de $log_2(n!) \in \Theta(n.log(n))$:

Théorème

La complexité du tri par comparaison est $\Theta(n.log(n))$

Preuve:

- Le nombre de tests est minoré par $log_2(n!) \in \Theta(n.log(n))$ donc aucun tri n'exécute moins de tests
- La complexité du tri par fusion est $\Theta(n.log(n))$

La complexité du tri par comparaison est minorée par $\Theta(n.log(n))$ et il existe un algorithme de même complexité.

```
Rappel de la preuve de log_2(n!) \in \Theta(n.log(n)):
On sait que log_2(n!) = log_2(1) + log_2(2) + \cdots + log_2(n) = \sum_{i=1}^{i=n} log_2(i)
```

Théorème

La complexité du tri par comparaison est $\Theta(n.log(n))$

Preuve:

- Le nombre de tests est minoré par $log_2(n!) \in \Theta(n.log(n))$ donc aucun tri n'exécute moins de tests
- La complexité du tri par fusion est $\Theta(n.log(n))$

La complexité du tri par comparaison est minorée par $\Theta(n.log(n))$ et il existe un algorithme de même complexité.

```
Rappel de la preuve de log_2(n!) \in \Theta(n.log(n)):

On sait que log_2(n!) = log_2(1) + log_2(2) + \cdots + log_2(n) = \sum_{i=1}^{i=n} log_2(i)

Majoration: \sum_{i=1}^{i=n} log_2(i) \le n.log_2(n) car \forall i, 1 \le i \le n, on a log_2(i) \le log_2(n)
```

Théorème

La complexité du tri par comparaison est $\Theta(n.log(n))$

Preuve:

- Le nombre de tests est minoré par $log_2(n!) \in \Theta(n.log(n))$ donc aucun tri n'exécute moins de tests
- La complexité du tri par fusion est $\Theta(n.log(n))$

La complexité du tri par comparaison est minorée par $\Theta(n.log(n))$ et il existe un algorithme de même complexité.

Rappel de la preuve de $log_2(n!) \in \Theta(n.log(n))$:

On sait que $log_2(n!) = log_2(1) + log_2(2) + \cdots + log_2(n) = \sum_{i=1}^{i=n} log_2(i)$ Majoration: $\sum_{i=1}^{i=n} log_2(i) \le n.log_2(n)$ car $\forall i, 1 \le i \le n$, on a $log_2(i) \le log_2(n)$ Minoration: $\sum_{i=1}^{i=n} log_2(i) \ge \sum_{i=\lfloor n/2 \rfloor}^{i=n} log_2(i) \ge \frac{n}{2}.log_2(\frac{n}{2}) = \frac{n}{2}.(log_2(n) - 1)$

Théorème

La complexité du tri par comparaison est $\Theta(n.log(n))$

Preuve:

- Le nombre de tests est minoré par $log_2(n!) \in \Theta(n.log(n))$ donc aucun tri n'exécute moins de tests
- La complexité du tri par fusion est $\Theta(n.log(n))$

La complexité du tri par comparaison est minorée par $\Theta(n.log(n))$ et il existe un algorithme de même complexité.

```
\begin{split} & \textit{Rappel de la preuve de } \log_2(n!) \in \Theta(n.log(n)): \\ &\textit{On sait que } \log_2(n!) = \log_2(1) + \log_2(2) + \dots + \log_2(n) = \Sigma_{i=1}^{i=n} log_2(i) \\ &\textit{Majoration}: \; \Sigma_{i=1}^{i=n} log_2(i) \leq n.log_2(n) \; \text{car} \; \forall i, 1 \leq i \leq n, \; \text{on a } log_2(i) \leq log_2(n) \\ &\textit{Minoration}: \; \Sigma_{i=1}^{i=n} log_2(i) \geq \Sigma_{i=\lfloor n/2 \rfloor}^{i=n} log_2(i) \geq \frac{n}{2}.log_2(\frac{n}{2}) = \frac{n}{2}.(log_2(n)-1) \\ &\textit{donc on a}: \; \frac{n}{2}.(log_2(n)-1) \leq log_2(n!) \leq n.log_2(n) \; \text{et donc log}_2(n!) \in \Theta(n.log(n)) \end{split}
```

Plan

- 1 Les différents types de problèmes
- Complexité d'un problème
- 3 Classes de Complexité
- 4 Quelques remarques (historiques)

Problème polynomial

On considère ici :

- ullet Un problème π (décision, recherche, optimisation,...)
- L'ensemble ou classe $\mathcal C$ des algorithmes qui résolvent le problème π (dans un modèle de calcul donné)

Problème polynomial

On considère ici :

- Un problème π (décision, recherche, optimisation,...)
- L'ensemble ou classe $\mathcal C$ des algorithmes qui résolvent le problème π (dans un modèle de calcul donné)

Définition

Un problème π est dit **polynomial** pour le modèle de calcul associé à la classe $\mathcal C$ des algorithmes qui résolvent ce problème, s'il existe un algorithme de résolution de complexité polynomiale, i.e. :

 $\exists A \in \mathcal{C}$ tel que $\max_{I \in D^n_{\pi}} T_A(I) \in O(p(n))$ où p est un polynôme.

Problème polynomial

On considère ici :

- Un problème π (décision, recherche, optimisation,...)
- L'ensemble ou classe $\mathcal C$ des algorithmes qui résolvent le problème π (dans un modèle de calcul donné)

Définition

Un problème π est dit **polynomial** pour le modèle de calcul associé à la classe $\mathcal C$ des algorithmes qui résolvent ce problème, s'il existe un algorithme de résolution de complexité polynomiale, i.e. :

 $\exists A \in \mathcal{C}$ tel que $\max_{I \in D^n_{\pi}} T_A(I) \in O(p(n))$ où p est un polynôme.

Remarques:

- Présence d'une valeur dans un tableau ? En O(n) donc polynomial
- Tri d'un tableau ? Polynomial déjà avec le tri à bulles car en $O(n^2)$

si on considère les modèles de calcul usuels déterministes (ex. langage C)

Définition

Une classe de complexité est un ensemble de problèmes d'un certain type (ex. problèmes de décision) que l'on regroupe en fonction de leur complexité pour un modele de calcul donné (ex. Machines de Turing Déterministes).

Définition

Une classe de complexité est un ensemble de problèmes d'un certain type (ex. problèmes de décision) que l'on regroupe en fonction de leur complexité pour un modele de calcul donné (ex. Machines de Turing Déterministes).

Définition

La classe des problèmes polynomiaux qui est notée P ou bien PTIME, est l'ensemble des problèmes de décision polynomiaux sur la classe des algorithmes définis sur des modèles de calcul déterministes (Assembleur, Python, Java, Pascal, C, Machines de Von Neumann, Machines de Turing Déterministes,...).

Définition

Une classe de complexité est un ensemble de problèmes d'un certain type (ex. problèmes de décision) que l'on regroupe en fonction de leur complexité pour un modele de calcul donné (ex. Machines de Turing Déterministes).

Définition

La classe des problèmes polynomiaux qui est notée P ou bien PTIME, est l'ensemble des problèmes de décision polynomiaux sur la classe des algorithmes définis sur des modèles de calcul déterministes (Assembleur, Python, Java, Pascal, C, Machines de Von Neumann, Machines de Turing Déterministes,...).

Attention : pour les langages de programmation (Assembleur, Python, C, etc.), il faut faire l'hypothèse d'une exécution sur une machine à mémoire de taille non bornée...

Définition

Un problème π est dit **exponentiel** s'il existe un algorithme de résolution de complexité exponentielle qui le résout et s'il n'existe pas d'algorithme de résolution de complexité inférieure à une complexité exponentielle, i.e. en supposant que $\mathcal C$ soit la classe d'algorithmes qui résolvent ce problème :

$$\exists c, k \in \mathbb{R}^{*+}, k > 1, \min_{A \in \mathcal{C}} \max_{I \in D_n^{\pi}} T_A(I) \geq c.k^n$$

Définition

Un problème π est dit **exponentiel** s'il existe un algorithme de résolution de complexité exponentielle qui le résout et s'il n'existe pas d'algorithme de résolution de complexité inférieure à une complexité exponentielle, i.e. en supposant que $\mathcal C$ soit la classe d'algorithmes qui résolvent ce problème :

$$\exists c, k \in \mathbb{R}^{*+}, k > 1, \min_{A \in \mathcal{C}} \max_{I \in D_n^n} T_A(I) \geq c.k^n$$

Définition

La classe des problèmes exponentiels notée EXPTIME est l'ensemble des problèmes de décision qui peuvent être résolus en temps exponentiel par des algorithmes définis sur des modèles de calcul déterministes.

Modèles de calcul déterministes : Assembleur, Python, Java, Pascal, C, Machines de Von Neumann, Machines de Turing Déterministes,...

Attention : la classe des problèmes exponentiels contient les problèmes polynomiaux

 Notion de classes de problèmes : permet de procéder à des comparaisons entre problèmes au niveau de leur difficulté par comparaisons entre classes : PTIME ⊆ EXPTIME (tout problème résoluble en temps polynomial est résoluble en temps exponentiel)

- Notion de classes de problèmes : permet de procéder à des comparaisons entre problèmes au niveau de leur difficulté par comparaisons entre classes : PTIME ⊆ EXPTIME (tout problème résoluble en temps polynomial est résoluble en temps exponentiel)
- Complexité en espace : ressources en espace mémoire nécessaires pour la résolution d'un problème ; on peut définir des classes de complexité :

- Notion de classes de problèmes : permet de procéder à des comparaisons entre problèmes au niveau de leur difficulté par comparaisons entre classes : PTIME ⊆ EXPTIME (tout problème résoluble en temps polynomial est résoluble en temps exponentiel)
- Complexité en espace : ressources en espace mémoire nécessaires pour la résolution d'un problème ; on peut définir des classes de complexité :

Définition

La classe des problèmes polynomiaux en espace, notée PSPACE, est l'ensemble des problèmes de décision pour lesquels il existe un algorithme de résolution défini sur des modèles de calcul déterministes (Assembleur, Python, Java, Pascal, C, Machines de Von Neumann, Machines de Turing Déterministes,...) qui ne requiert qu'un espace de taille polynomiale pour les résoudre.

- Notion de classes de problèmes : permet de procéder à des comparaisons entre problèmes au niveau de leur difficulté par comparaisons entre classes : PTIME ⊆ EXPTIME (tout problème résoluble en temps polynomial est résoluble en temps exponentiel)
- Complexité en espace : ressources en espace mémoire nécessaires pour la résolution d'un problème ; on peut définir des classes de complexité :

Définition

La classe des problèmes polynomiaux en espace, notée PSPACE, est l'ensemble des problèmes de décision pour lesquels il existe un algorithme de résolution défini sur des modèles de calcul déterministes (Assembleur, Python, Java, Pascal, C, Machines de Von Neumann, Machines de Turing Déterministes,...) qui ne requiert qu'un espace de taille polynomiale pour les résoudre.

et il a été démontré que PTIME

PSPACE

EXPTIME

Plan

- 1 Les différents types de problèmes
- Complexité d'un problème
- Classes de Complexité
- 4 Quelques remarques (historiques)

Un peu d'histoire :

- Notion d'algorithme : très ancienne car datant de l'antiquité (ex. algorithme d'Euclide)
- Notion de programme : ancienne car 19ème siècle (cf. Ada Lovelace avec la machine de Babbage)
- Aspects formels : introduits dans les années 1930 par entre autres Turing, Church, Kleene et Post (travaux sur la calculabilité)

Un peu d'histoire :

- Notion d'algorithme : très ancienne car datant de l'antiquité (ex. algorithme d'Euclide)
- Notion de programme : ancienne car 19ème siècle (cf. Ada Lovelace avec la machine de Babbage)
- Aspects formels: introduits dans les années 1930 par entre autres Turing, Church, Kleene et Post (travaux sur la calculabilité)
- Notion de complexité des problèmes : essort dans les années 1960
 - notion de problème "facile" (polynomial) ou classe P introduite par Cobham (1964) et Edmonds (1965)
 - classe **NP** en 1965 par Edmonds en termes de certificats polynomiaux (le temps de vérification d'une solution est polynomial).

La suite de l'histoire sur la complexité des problèmes

- Classe NP:
 - définition par certificats polynomiaux mais aussi :
 - problèmes polynomiaux sur modèles de calcul non-déterministes par exemple, les Machines de Turing non-déterministes (non-déterminisme : assimilable à un modèle de calcul pour lequel le nombre de processeurs ne serait pas borné i.e. "parallélisme non borné").

La suite de l'histoire sur la complexité des problèmes

- Classe NP :
 - définition par certificats polynomiaux mais aussi :
 - problèmes polynomiaux sur modèles de calcul non-déterministes par exemple, les Machines de Turing non-déterministes (non-déterminisme : assimilable à un modèle de calcul pour lequel le nombre de processeurs ne serait pas borné i.e. "parallélisme non borné").
- Classe NP-C : les problèmes NP-Complets
 - problèmes "les plus difficiles" de NP
 - un résultat fondamental : Cook en 1971 (et Levin au même moment) montrent qu'il en existe :
 - Un théorème central (Cook-Levin) : "SAT est NP-Complet"
 - un autre résultat fondamental : Karp en 1972 montre que de nombreux problèmes combinatoires sont équivalents en termes de complexité (notion de *transformation* ou *réduction polynomiale* entre problèmes)

La suite de l'histoire : il reste beaucoup à écrire !

Dont la réponse à la fameuse question à 1 million de \$:

Est-ce que $P \neq NP$?

À la fin de l'UE, vous serez en mesure de comprendre cette conjecture.

La suite de l'histoire : il reste beaucoup à écrire !

Dont la réponse à la fameuse question à 1 million de \$:

Est-ce que
$$P \neq NP$$
 ?

À la fin de l'UE, vous serez en mesure de comprendre cette conjecture.

Mais avant, regard sur la suite :

- Chapitre 4 : La cadre formel (i.e. théorique)...
 ou comment parler rigoureusement de ces questions
- Chapitre 5 : La classe P
- Chapitre 6 et les autres : La classe NP, etc. par Enrico Porreca