

Problema K-minimum spanning tree

Roberto Juan Cayro Cuadros, Gabriel Alexander Valdivia Medina, Giulia
Alexa Naval Fernández, Rodrigo Alonso Torres Sotomayor

Universidad Católica San Pablo

Resumen

El presente trabajo presenta una breve investigación del problema *k-minimum spanning tree*, explicando su funcionamiento, demostrando que pertenece al conjunto de los problemas NP-completos, y dando opciones de algoritmos para su resolución.

1. Conocimientos previos

1.1. Problemas de la clase P

Los problemas de la clase P (Polynomial time) son todos aquellos que se pueden resolver en tiempo polinomial. Es decir, pueden ser resueltos polinomialmente en el mundo real. Entre los problemas más conocidos se encuentran la búsqueda del elemento mínimo, la ordenación de un conjunto de elementos, encontrar un árbol mínimo de expansión, etc.

1.2. Problemas de la clase NP

Los problemas de la clase NP (Non-deterministic polynomial time) son aquellos que pueden ser resueltos en tiempo polinomial usando una máquina o un algoritmo **no determinístico**. En la mayoría de casos, estos algoritmos no se pueden representar adecuadamente en la vida real por su carácter no determinístico. Sin embargo, los problemas NP se pueden verificar con facilidad, siendo verificables en tiempo polinomial. Algunos ejemplos conocidos pueden ser el camino Hamiltoniano, la coloración de grafos, entre otros.

1.3. Relación entre NP y P

Uno de los problemas más famosos de la computación es el determinar si $P = NP$. Se sabe que $P \subset NP$, ya que ambos pueden comprobarse en tiempo polinomial. Sin embargo, para demostrar que $P = NP$ se tendría que demostrar que existe una solución polinomial para los NP, cosa que no ha sido demostrada hasta la fecha y que se cree que nunca lo será.

1.4. Problemas de la clase NP-hard

A pesar del nombre, no todos los problemas NP-hard pertenecen a NP. La principal característica de estos problemas es que son por lo menos tan difíciles como el problema NP más difícil. Además, todo problema que pertenece a la clase NP se puede transformar o reducir a un problema NP-hard. Por otro lado, estos problemas son mucho más difíciles de verificar que los NP. Algunos ejemplos conocidos son el problema de detención (halting problem) y hallar un camino **no Hamiltoniano**.

1.5. Problemas de clase NP-completo

Los NP-completo son un tipo especial de problema, todos los problemas NP-completo pertenecen a su vez tanto a los NP como a los NP-hard. Su peculiaridad principal es que todo problema NP-completo puede reducirse a cualquier otro problema NP-completo en **tiempo polinomial**. Por lo tanto, si se pudiera encontrar una solución polinomial para cualquier problema NP-completo, entonces se podrían encontrar también soluciones polinomiales para todos los problemas del conjunto. Algunos problemas conocidos son el ciclo Hamiltoniano, SAT, entre otros. La manera más fácil de demostrar que un problema pertenece a los NP-completos es primero demostrar que pertenece a NP, con un algoritmo no determinístico en tiempo polinomial. Y luego, demostrar que un problema NP-completo ya conocido puede transformarse para ser resuelto por el algoritmo de este problema.

2. Introducción al problema k-MST

2.1. Idea

Según múltiples fuentes[2][4], el k-MST o k-minimum spanning tree problem, árbol de expansión de peso mínimo k en español es un problema computacional que pide un árbol de mínimo costo con exactamente k vértices que forme un subgrafo del grafo original.

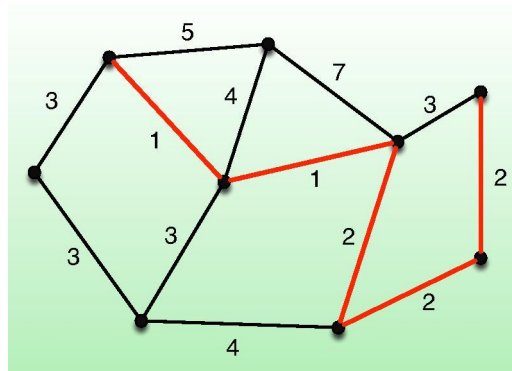


Figura 1: 6-MST del grafo G. Fuente: Wikipedia Commons

2.2. Aplicaciones

3. Demostración NP-completo

No es posible suponer la naturaleza del problema, y establecer que es NP-hard o NP-completo, sin la evidencia correspondiente, para probarlo este debe pertenecer a NP, además que un problema NP-completo pueda reducirse al mismo.

3.1. Demostrar que $k\text{-MST} \in NP$

Para demostrar que un problema pertenece a la clase NP, se debe crear un algoritmo no determinístico que resuelva el problema en tiempo polinomial:

$k\text{-MST}(G, k)$

1. $x \leftarrow \text{árbol.}$
2. **for** $t \leftarrow 0$, **to** k
3. **do** $u \leftarrow \text{ESCOGER}(G)$
4. **if** u **is not in** x
5. **do** $x \leftarrow x \cup \{u\}$

3.2. Transformación NP-completo a k -MST

El segundo paso para demostrar que un problema pertenece a los NP-completos, es transformar un problema NP-completo conocido para que pueda ser resuelto por el algoritmo del k -MST. Una transformación sencilla es la que se puede hacer desde el problema de Steiner.

3.2.1. Steiner problem

Según el artículo de Shivam Gupta[1], el Steiner problem es un problema NP-completo de los 21 problemas de Karp, usado en problemas de optimización y mayormente enfocado en estructuras de grafos aunque también visto en aplicaciones de modelación de redes con más de 2 terminales. El problema consiste en que, dado un grafo no-dirigido de aristas con peso, generar un árbol dado un *Sub-set* de vertices los cuales formarán este árbol. Además, pueden añadirse nuevos vertices del grafo al *sub-set* para lograr las conexiones entre estos, llamados *Steiner-vertices*.

La decisión asociada al problema será averiguar si existe un árbol que una todos los vértices de un *sub-set* R , usando máximo M aristas. Los vertices deberán ser exactamente los dados en el Sub-set. Esta decisión es conocida por ser del grupo de los NP-completos. La principal diferencia con el k-MST es que aquí recibimos un conjunto específico de vectores para conformar nuestro árbol, pudiendo usar vértices fuera de la relación para conectarlos. El k-MST no recibe esta relación, sólo el número de vértices exactos que necesita.

3.3. Entradas y salidas

Steiner-problem
<i>Entrada:</i> *Grafo no-dirigido G con aristas de peso. *Sub-set de vertices R . *Número M .
<i>Salida:</i> *Arbol de menor peso con los vertices de S y los Steiner-vertices si fueran necesarios.

k -MST

k-MST
<i>Entrada:</i> *Grafo no-dirigido G con aristas de peso. *Número k de vértices.
<i>Salida:</i> *Arbol de menor peso con k -vertices y $k-1$, aristas.

3.3.1. Transformación

Una primera aproximación será que dada la entrada G para Steiner, se puede tomar el mismo grafo para k-MST, puesto que tiene las aristas pesadas y un número determinado de vertices. De esta forma aseguramos la transformación y no afectara la salida porque siempre busaremos el arbol de menor peso , se usará el tamaño del sub-set de vertices siendo este igual a k .

Pero no podemos asegurar que esta transformación pudiera también resolver al Steiner tree, siendo esta una de las propiedades en una transformación polinómica. Como tenemos de entrada un G , y k , podríamos calcular todas las permutaciones de G en k . Y necesariamente una de ellas correspondería a la solución para Steiner:

$$\text{Total de permutaciones } (Tn) = \binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!}.$$

$$S \subseteq Tn.$$

Sin embargo, calcular todas las permutaciones de una cantidad n de elementos es un proceso con una complejidad $O(n!)$, que no entra dentro de complejidad polinomial, además que esta reducción planteada no resolverá el problema de k -MST, ya que este necesitaría solo 1 árbol de menor peso. Es necesario entonces otro tratamiento para que el k -MST opere con los vértices que el algoritmo Steiner pide. Siguiendo la transformación de R. Ravi [3], otra idea es añadir un árbol con aristas de peso 0 en cada vértice que pertenezca a R , y transformar k como $k = |R|(X + 1)$, siendo X la cantidad de vértices que tendrán cada uno de estos árboles, denotado como $X = |V(G)| - |R|$. De esta forma, el k -MST utilizará los vértices de R sí o sí como parte de su solución.

En este nuevo grafo G' , las aristas que unen los nuevos vértices de X tendrán un peso de 0, las aristas correspondientes a las aristas originales de G tendrán un peso de 1, y el resto de pares del grafo tendrán un peso de ∞ . De este modo, el algoritmo del k -MST encontrará el árbol de menor peso con el parámetro k en G' , y verificará si es de igual o menor peso que M , satisfaciendo el requisito de las M aristas debido a que estas tendrán peso 1.

Por otra parte cumpliremos la propiedad de la transformación polinomial, en donde redujimos el problema de Steiner a k -MST, por ello la solución a k -MST mediante otra transformación polinómica podrá ser la solución a Steiner-tree, gracias al valor de la transformación de $k = a(X+1) - |R|$, puesto que las aristas de los árboles agregados son de peso 0, estos serán agregados

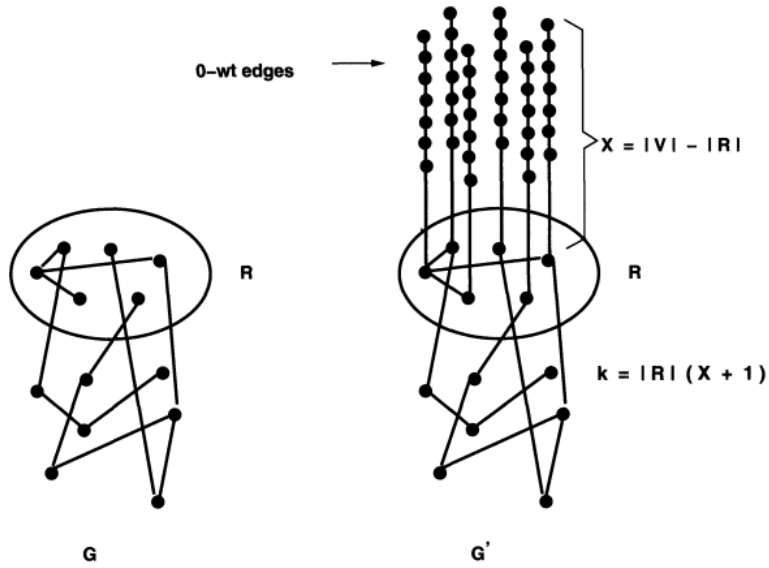


Figura 2: Transformación de la entrada de Steiner a entrada de k-MST. Fuente: www.contrib.andrew.cmu.edu

a la solución y por el k se confirma que en la solución de k-MST estarán los vértices de R .

4. Algoritmo de fuerza bruta

Para el algoritmo de fuerza bruta, es suficiente una modificación al algoritmo Prim convencional, limitando su avance a k nodos y haciendo que se repita con cada nodo del grafo G como origen. Finalmente, decidir qué árbol de todos los obtenidos ha sido el más corto.

```

1 #include <iostream>
2 #include <queue>
3 #include <vector>
4 using namespace std;
5 typedef vector<int> valNode;
6 typedef vector<valNode> adyacencias;
7
8 int PrimsMST(int sourceNode, vector<adyacencias>& graph, int
9 K)
10 {
11     //Guardar detalles del nodo.
12     priority_queue<valNode, vector<valNode>, greater<valNode
13 >> k;
14     int count = 0;
15     vector<int> aux = { 0,sourceNode };
16     k.push(aux);
17     bool* nodesAdded = new bool[graph.size()];
18     memset(nodesAdded, false, sizeof(bool) * graph.size());
19     int mst_tree_cost = 0;
20
21     while (count != K)
22     {
23         // Nodo con m nimo costo
24         valNode itemNode;
25         itemNode = k.top();
26         k.pop();
27         int Node = itemNode[1];
28         int Cost = itemNode[0];
29
30         //Checar si el nodo ya se a adi
31         if (!nodesAdded[Node])
32         {
33             mst_tree_cost += Cost;
34             count++;
35             if (count == K)
36                 break;
37             nodesAdded[Node] = true;
38
39             //Nodos vecinos quitados de priority queque
40             for (auto& node_cost : graph[Node])
41             {
42                 int adjacency_node = node_cost[1];
43                 if (nodesAdded[adjacency_node] == false)
44                 {
45                     k.push(node_cost);
46                 }
47             }
48         }
49     }
50 }

```



```

44         }
45     }
46 }
47 }
48 delete[] nodesAdded;
49 return mst_tree_cost;
50 }
51
52
53 int main()
54 {
55     adyacencias fromNode_0_in_graph_1 = { {1,1}, {2,2},
56     {1,3}, {1,4}, {2,5}, {1,6} };
57     adyacencias fromNode_1_in_graph_1 = { {1,0}, {2,2}, {2,6}
58     };
59     adyacencias fromNode_2_in_graph_1 = { {2,0}, {2,1}, {1,3}
60     };
61     adyacencias fromNode_3_in_graph_1 = { {1,0}, {1,2}, {2,4}
62     };
63     adyacencias fromNode_4_in_graph_1 = { {1,0}, {2,3}, {2,5}
64     };
65     adyacencias fromNode_5_in_graph_1 = { {2,0}, {2,4}, {1,6}
66     };
67     adyacencias fromNode_6_in_graph_1 = { {1,0}, {2,2}, {1,5}
68     };
69
70     int num_of_nodes = 7; // Total Nodes (0 to 6)
71     vector<adyacencias> primsgraph;
72     primsgraph.resize(num_of_nodes);
73     primsgraph[0] = fromNode_0_in_graph_1;
74     primsgraph[1] = fromNode_1_in_graph_1;
75     primsgraph[2] = fromNode_2_in_graph_1;
76     primsgraph[3] = fromNode_3_in_graph_1;
77     primsgraph[4] = fromNode_4_in_graph_1;
78     primsgraph[5] = fromNode_5_in_graph_1;
79     primsgraph[6] = fromNode_6_in_graph_1;
80
81     // As we already know, we have to choose the source
82     vertex,
83     // so we start from the vertex 0 node.
84     cout << "k-mst : " << PrimsMST(3, primsgraph, 3) <<
85     std::endl;
86     return 0;
87 }

```

5. Algoritmo aproximado

Bibliography

Referencias

- [1] Gupta, S. (Junio de 2022). geeksforgeeks. Obtenido de <https://www.geeksforgeeks.org/steiner-tree/>
- [2] Matt Elder, S. C. (2007). CS880: Approximation Algorithms. Obtenido de <https://pages.cs.wisc.edu/~shuchi/courses/880-S07/scribe-notes/lecture26-2.pdf>
- [3] R. Ravi, R. S. (12 de Julio de 2006). Spanning Trees—Short or Small. Obtenido de SIAM (Society for Industrial and Applied Mathematics: <https://epubs.siam.org/doi/pdf/10.1137/S0895480194266331>
- [4] Wikipedia. (Junio de 2022). Wikipedia. Obtenido de <https://en.wikipedia.org/wiki/K-minimumspanningtree>