

# DCC206 – Algoritmos 1

Aula 20 – Introdução a Teoria da Complexidade (Parte 02)

Professor Renato Vimieiro

DCC/ICEx/UFMG

# Introdução

- Na aula passada, vimos três classes de complexidade de tempo em que problemas podiam ser classificados
- Vimos que a classe dos problemas NP são aqueles que possuíam certificadores polinomiais
- Uma pergunta que surge é: todos os problemas de uma mesma classe possuem a mesma dificuldade?
- Nessa aula, veremos como certos problemas resumem a dificuldade da classe:
  - Alguns problemas dessa classe são pelo menos tão difíceis quanto qualquer outro problema dela
- Esse conceito está apoiado na definição de redução de problemas
  - Focaremos no caso particular de redução polinomial entre problemas NP

# Redução de problemas

- A ideia de se reduzir um problema (A) a outro (B) consiste na computação de uma função (algoritmo)  $f: A \rightarrow B$  que:
  - Dada uma entrada do problema A, a converte para uma do problema B
  - Existe solução para o problema A, se existe solução para o problema  $f(A)$
- Do ponto de vista de paradigmas de desenho de algoritmos, essa técnica pode ser usada também na construção de algoritmos
  - Reduz-se um problema para o qual não se conhece uma solução a outro que possua solução conhecida
- Em outras palavras, essa técnica possui utilidade tanto prática quanto teórica

# Redução polinomial de problemas

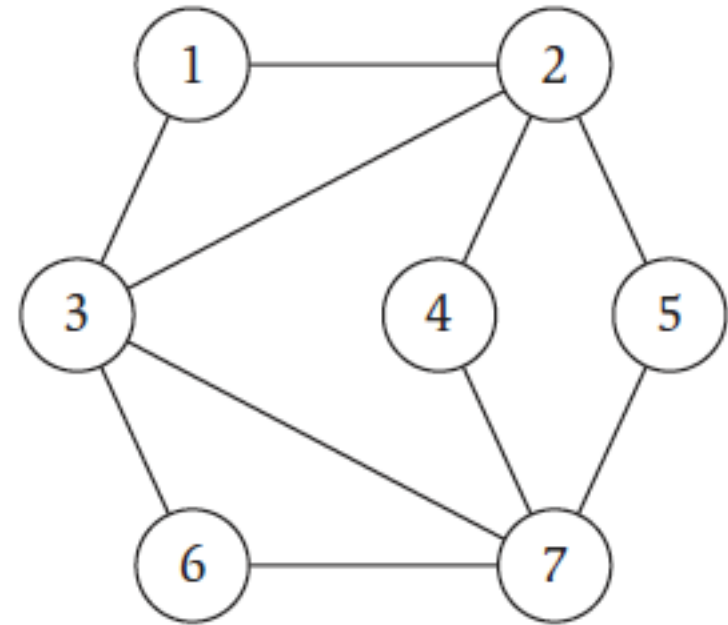
- Uma linguagem (problema)  $A$  é redutível a outra linguagem  $B$  em tempo polinomial,  $A \leq_p B$ , se existe uma função  $f: A \rightarrow B$ , computável deterministicamente em tempo polinomial, tal que, para toda palavra  $w$ :
  - $w \in A \iff f(w) \in B$
- Veja que se  $A$  é redutível em tempo polinomial a  $B$ , então  $B$  é pelo menos tão difícil quanto  $A$  (pode ser até mais difícil que  $A$ )
  - Mas  $A$  não é mais difícil que  $B$  (Por quê?)
- Teorema: Se  $A \leq_p B$  e  $B \in P$ , então  $A \in P$ .
  - Prova: Segue direto da definição de redução.

# Conjunto Independente $\leq_p$ Cobertura de Vértices

- Vamos estudar um exemplo de redução polinomial entre problemas
- Um problema teórico envolvendo grafos com bastante apelo prático é o de encontrar o maior subconjunto de vértices não adjacentes entre si
- Esse problema é conhecido como o problema do Conjunto Independente (Independent Set)
- Veja que esse é um problema de otimização, porém ele pode ser transformado em um problema de decisão se perguntarmos se existe um conjunto independente de tamanho  $k$  em um grafo

# Conjunto Independente $\leq_p$ Cobertura de Vértices

- Considere o grafo ao lado, o problema de decisão de conjunto independente para esse grafo é:
  - Existe um conjunto independente nesse grafo de tamanho 4?
- A resposta é sim:  $S = \{1, 4, 5, 6\}$
- É fácil perceber que uma solução ingênua para esse problema teria custo exponencial

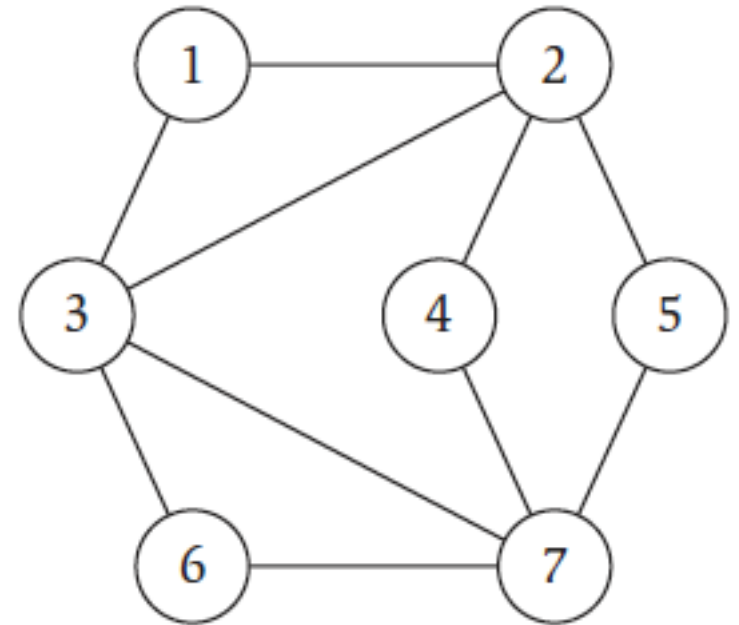


# Conjunto Independente $\leq_p$ Cobertura de Vértices

- Agora considere outro problema em grafos também bastante estudado: o problema de determinar o menor conjunto de vértices que domina todas as arestas do grafo
  - Ou seja, determinar o menor subconjunto de vértices  $C$  tal que toda aresta possui pelo menos um dos terminais em  $C$
- Esse problema é chamado de Cobertura de Vértices (Vertex Cover)
  - Para lembrar da definição, queremos encontrar vértices que cobrem/dominam arestas
- Novamente, esse é um problema de otimização que pode ser transformado em um de decisão, basta especificar que queremos um conjunto de tamanho  $k$

# Conjunto Independente $\leq_p$ Cobertura de Vértices

- Vamos usar o mesmo grafo do exemplo de conjunto independente para exemplificar esse problema
- Agora, perguntamos se existe uma cobertura de vértices de tamanho 3?
- De novo, a resposta é sim:  $C = \{3, 2, 7\}$





# Conjunto Independente $\leq_p$ Cobertura de Vértices

- Agora, queremos mostrar que o problema da Cobertura de Vértices é pelo menos tão difícil quanto o problema do Conjunto Independente
- Para tal, precisamos reduzir polinomialmente o primeiro para o segundo
  - Note a direção da redução: **nos casos de demonstração de complexidade, é sempre daquele que já sabemos para aquele que queremos determinar**
- Como foi dito, para reduzir um problema ao outro, precisamos mostrar como as instâncias de um são mapeadas para instâncias do outro de forma que a resposta é sim para um sse é sim para o outro

# Conjunto Independente $\leq_p$ Cobertura de Vértices

- Instâncias do CI são da forma  $\langle G, k \rangle$ , e instâncias do CV são da forma  $\langle G, k \rangle$
- Assim, recebemos um grafo e um inteiro e devemos transformá-lo em um (outro) grafo e um (outro) inteiro
- Vamos fazê-lo da seguinte forma:  $\langle G, k \rangle \rightarrow \langle G, |V| - k \rangle$
- Agora precisamos mostrar que  $G$  possui um conjunto independente de tamanho  $k$  sse  $G$  possui uma cobertura de vértices de tamanho  $|V| - k$

# Conjunto Independente $\leq_p$ Cobertura de Vértices

- Suponha que  $S$  seja um conjunto independente de tamanho  $k$  em  $G$
- Por definição, para todo  $u, v \in S$ ,  $(u,v) \notin E$
- A contrapositiva dessa afirmação é que se  $(u,v) \in E$ , então  $u \notin S$  ou  $v \notin S$
- Logo, para toda aresta, pelo menos um dos dois terminais pertence ao complemento de  $S$
- Ou seja, o complemento de  $S$  é uma cobertura de vértice de  $G$
- Como esse conjunto é  $C = V - S$ , concluímos que se  $G$  possui um conjunto independente de tamanho  $k$ , ele possui uma cobertura de vértices de tamanho  $|V| - k$

# Conjunto Independente $\leq_p$ Cobertura de Vértices

- Para mostrar a volta, suponha que  $C$  seja uma cobertura de vértices de  $G$  com tamanho  $|V| - k$
- Analogamente, para toda aresta  $(u,v) \in E$ ,  $u \in C$  ou  $v \in C$
- Novamente, a contrapositiva diz que  $u \notin C$  e  $v \notin C$ , então  $(u,v) \notin E$
- Seja  $S = V - C$ . Nesse caso,  $u \in S$  sse  $u \notin C$ . Logo, para todo  $u, v \in S$ ,  $u \neq v$ ,  $(u,v) \notin E$ .
- Portanto,  $S$  é um conjunto independente. Como  $|C| = |V| - k$ ,  $|S| = k$
- Concluimos que CI é redutível em tempo polinomial a CV

# Problemas NP-Completo

- Existem problemas na classe NP que são pelo menos tão difíceis quanto qualquer outro da classe.
- Esses problemas são conhecidos como problemas NP-completos
- Formalmente, um problema B é NP-completo se:
  - $B \in NP$
  - Todo problema  $A \in NP$  é redutível em tempo polinomial a B,  $A \leq_p B$ . (**NP-Difícil**)
- Teorema: Se B é NP-completo e  $B \in P$ , então  $P=NP$ .
- Prova: Segue da definição de redução.

# Problemas NP-completos

- Um corolário do teorema anterior é que, se  $A$  é NP-completo,  $B \in \text{NP}$ , e  $A \leq_p B$ , então  $B$  também é NP-completo.
- Esse corolário permite demonstrar que um problema é NP-Completo a partir de um outro conhecido.
- No entanto, como determinar o ‘primeiro’ problema NP-Completo, a partir do qual os outros podem ser determinados?
- Esse é o teorema postulado, de forma independente, pelos cientistas da computação Stephen Cook (americano-canadense) e Leonid Levin (ucraniano-soviético) na década de 1970

# Problema da satisfabilidade

- Cook e Levin demonstraram que o problema da satisfabilidade era NP-Completo
- Seja  $\phi$  uma função booleana com  $n$  variáveis. O problema da satisfabilidade (SAT) consiste em verificar a existência de uma atribuição de valores às variáveis de forma que a função avalie para 1
- Em geral, consideramos que  $\phi$  esteja na forma normal conjuntiva, ou seja a função é um produto de somas (maxtermos)
- Exemplo:  $\phi(a,b,c) = (a \vee \neg b) \wedge (\neg a \vee \neg c) \wedge (b \vee \neg c)$
- A função acima é satisfazível?

# Problema da satisfabilidade

- Veja que uma solução para o problema seria verificar todas as atribuições possíveis
  - Isso teria um custo  $O(2^n)$
- Se nos for dada a função e uma atribuição de valores, podemos verificar se a resposta é sim em tempo polinomial
- Logo, SAT pertence à classe NP
- O que Cook-Levin mostraram foi que todos os problemas da classe NP podem ser reduzidos em tempo polinomial ao SAT
  - Ou seja, SAT é NP-difícil



# Leitura

- Seções 8.1 – 8.4 (Kleinberg e Tardos)