Complexité et Algorithmique

J. Bond, bond@polytech.unice.fr



04 89 15 41 57

- D. Mazauric, dorian.mazauric@inria.fr
- C. Papazian, papazian@polytech.unice.fr

Le cours en deux parties

- Le semestre est composé de deux parties
 - première partie : Complexité ~ 8 semaines
 - > seconde partie : Algorithmique ~ 4 semaines

Notation:

- ➤ Contrôle écrit partie 1 coeff 4
- **➤** Contrôle écrit partie 2 coeff 2
- ➤ Miniprojet 1 coeff 3
- ➤ Miniprojet 2 coeff 3

Exemple de complexité

- un problème de tri selon l'ordre lexicographique de *n* mots d'un dictionnaire (tous les mots étant de longueur 20 caractères). Notre problème est de taille 20*n*.
- On essaye plusieurs méthodes :
 - $> 2 n^5$ pour la méthode A (très inefficace),
 - > 20 n^2 pour la méthode **B** (peu efficace),
 - > 40 $n\log_2 n$ pour la méthode **C** (assez efficace)
 - ▶ 80 n pour la méthode D (très efficace, tient compte de la nature des données).

- on suppose, que notre machine est cadencé 100 MHz, c.a.d. peut effectuer 100 000 000 instructions par seconde, alors un problème de taille 20 000 nécessitera
 - > plus de 20 294 siècles pour la méthode A,
 - >80 secondes pour la méthode B,
 - ≥114 mili-secondes pour la méthode C,
 - ≥ 16 mili-secondes pour la méthode D.

- Par contre, si on se fixe un temps de calcul de 10 minutes, on peut traiter des problèmes de taille au plus
 - ► 124 pour la méthode A.
 - >54 772 pour la méthode B,
 - > 58 154 442 pour la méthode C,
 - >750 000 000 pour la méthode D.

- on suppose, notre machine (plus réaliste ...) dispose d'un processeurs à quatre cœurs cadencés 3GHz, c.à.d. peut effectuer 12 000 000 000 instructions par seconde, alors un problème de taille 50 000 nécessitera
 - > plus de 16 515 siècles pour la méthode A,
 - ≥4 secondes pour la méthode B,
 - ≥2.6 mili-secondes pour la méthode C,
 - >0,33 mili-secondes pour la méthode D.

- Par contre, si on se fixe un temps de calcul d'une minute, on peut traiter des problèmes de taille au plus
 - ≥204 pour la méthode A.
 - ► 189 736 pour la méthode B,
 - >616 450 800 pour la méthode C,
 - > 9 000 000 000 pour la méthode D.

Et si les machines ...

Complexité	taille actuelle	taille future
$\mathbf{O}(n)$	N	N * 1000
$O(n^2)$	N	N * 32
$O(n^3)$	N	N * 10
$O(n^5)$	N	N * 4
$O(2^n)$	N	N+10
O(3n)	\	$N \perp 7$

Conclusion

Il faut savoir (si possible ...) si un problème est oui ou non traitable!

Difficile, car c'est très difficile de trouver la cmplexité d'un problème (attention non d'un algorithme mais d'un problème)!

L'exemple de Garey & Johnson Vous êtes le chef du service informatique d'une entreprise.

Un nouveau problème se pose, et on fait appel à vous pour construire un programme résolvant le problème.

Vous vous mettez au travail, mais au bout de quelques jours, voir quelques semaines de travail vous n'avez. toujours pas de solution raisonnable au problème, sinon d'essayer toutes les possibilités, ce qui revient à l'utilisation d'un algorithme exponentiel, et n'est donc pas réaliste.

Vous êtes conscient que, si votre réponse est négative, votre emploi sera en jeu. Il est donc souhaitable de trouver un autre moyen de s'en sortir.

L'idéal serait de pouvoir montrer qu'il ne peut pas y avoir de solution au problème, mais la preuve en est trop difficile, et vous ne savez pas la faire.

Th. des problèmes NP-complets : permet d'affirmer que, même si vous ne savez pas résoudre le problème, vous licencier ce n'est pas une solution pour l'entreprise, car personne (donc votre remplaçant en particulier) ne pourra résoudre efficacement le problème.

La démarche

- 1. Définition d'un modèle de calcul
- 2. Définition de la complexité dans ce modèle
- 3. Définition des classes de difficulté
- 4. Définition d'une classe de problèmes difficiles

Bibliographie

Le LIVRE

Surtout de l'Algorithmique, mais avec un chapitre consacré aussi à la complexité :

Thomas H. Cormen, Charles E. Leiserson, Ronald L. Rivest: Introduction to algorithms, MIT Press, 1990. INTRODUCTION TO

ALGORITHMS

THOMAS H. CORMEN

CHARLES E. LEISERSON

RONALD L. RIVEST

VF

Thomas H. Cormen, Charles E. Leiserson, Ronald L. Rivest, Clifford Stein: Introduction à l'algorithmique, troisième édition, Dunod, 2010.



2º cycle • Écoles d'ingénieurs

INTRODUCTION À L'ALGORITHMIQUE

2º édition

Thomas H. Cormen Charles E. Leiserson Ronald L. Rivest Clifford Stein

DUNOD

Cormen • Leiserson Rivest • Stein

Cours, exercices et problèmes

Algorithmique

Cours avec 957 exercices et 158 problèmes

Plus de 20 000 exemplaires vendus

3^e édition

avec compléments en ligne

DUNOD

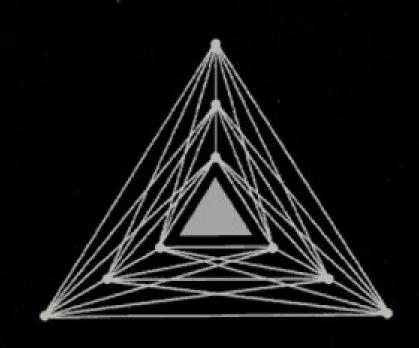
M.R. Garey et D.S. Johnson:

"Computers and intractability. A guide to the theory of NP-completeness",

Freeman, New York, 1979.

COMPUTERS AND INTRACTABILITY A Guide to the Theory of NP-Completeness

Michael R. Garey / David S. Johnson



C.H. Papadimitriou:
"Computational Complexity",
Addison-Wesley, 1994.



K. Mehlhorn:

"Data Structures and Algorithms» vol 2: "Graph Algorithms and NP-completeness",

Springer-Verlag, 1984.

Le chapitre concernant les problèmes NPcomplets est téléchargeable à l'adresse :

http://www.mpi-sb.mpg.de/~mehlhorn/ftp/EATCSmonograph/chapter6.ps

EATCS

Monographs on

Theoretical Computer Science

W. Brauer G. Rozenberg A. Salomaa (Ed.)



KURT MEHLHORN

Data Structures and Algorithms 2:

Graph Algorithms and NP-Completeness



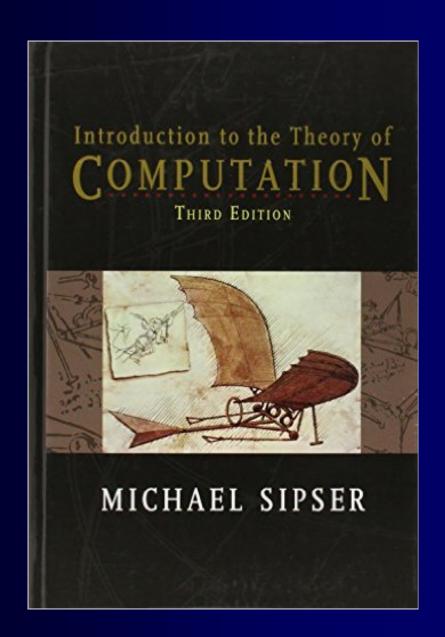
Springer-Verlag
Berlin Heidelberg New York Tokyo

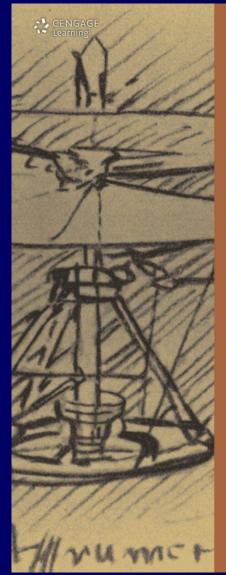
M. Sipser :

"Introduction to the Theory of Computation",

PWS, 1997

troisième édition 2012





3rd edition

Introduction to the Theory of Computation

Michael Sipser

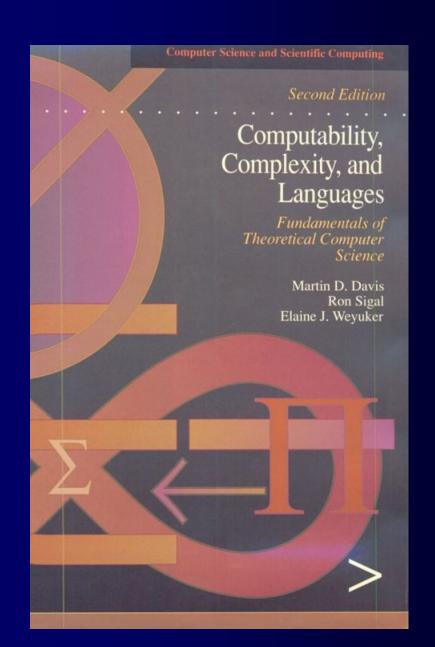
M.D. Davis, R. Sigal, E.J. Weyuker: "Computability, Complexity & Languages", Academic Press.

Computer Science and Applied Mathematics

COMPUTABILITY, COMPLEXITY, AND LANGUAGES

FUNDAMENTALS OF THEORETICAL COMPUTER SCIENCE

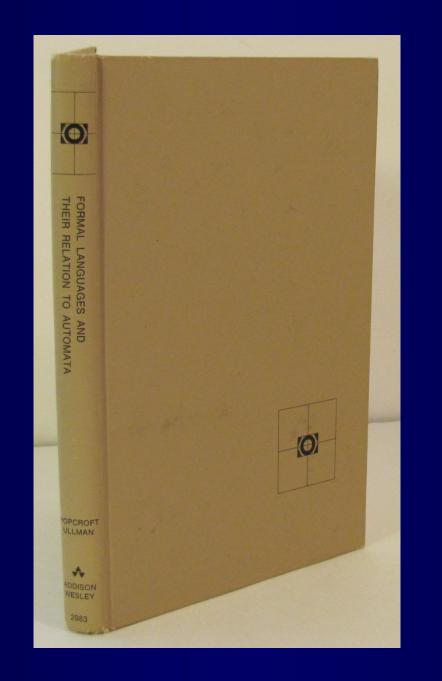
Martin D. Davis and Elaine J. Weyuker



J.H. Hopcroft et J.D. Ullman:

"Formal languages and their relation to automata",

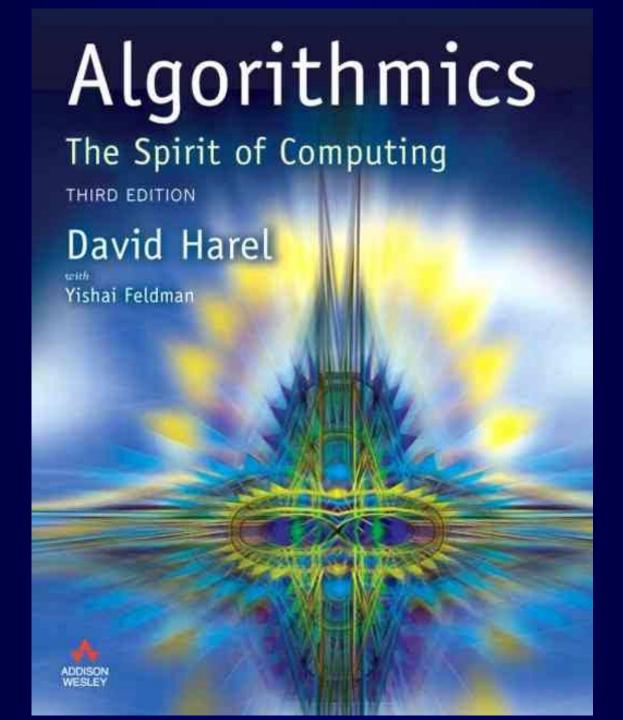
Addison-Wesley, 1969.



D. Harel:

"Algorithmics: The spirit of computing",

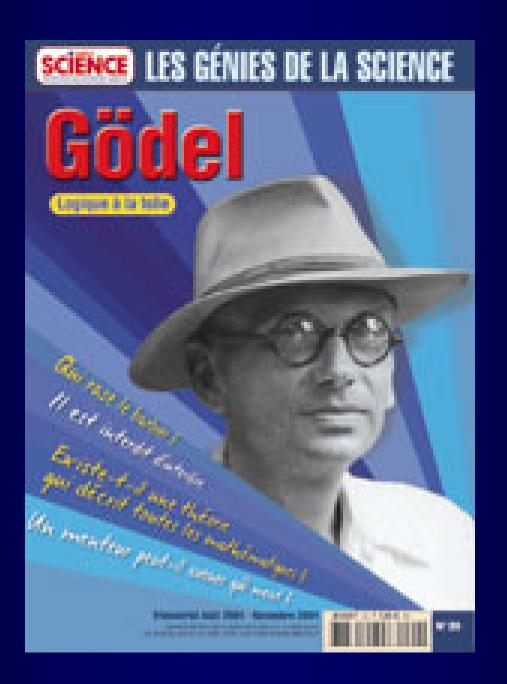
Addison Wesley.



Numéro spécial de "Pour la science" consacré à

Kurt Gödel

(série « Les génies de la science », n° 20, 11/2004)



Un modèle de calcul

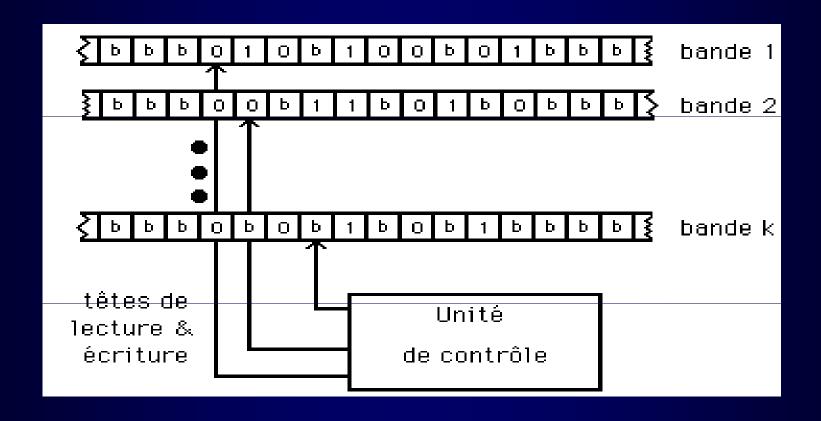
La MACHINE de TURING

- Ce modèle de calcul date de 1936 et est dû à Turing.
- Historiquement, c'est le premier modèle «plutôt informatique» et sûrement le modèle le plus connu.

Une machine de Turing:

- une ou plusieurs bandes de lecture/écriture
- une unité de contrôle finie (une sorte d'automate fini).

- chaque bande est divisée en cases
- chaque case contient un symbole d'un alphabet fini
- les bandes sont infinies des deux côtés (il y a un nombre infini de cases à gauche et à droite).
- on dispose de têtes de lecture et écriture permettant de lire le contenu d'une case et d'écrire un des symboles de l'alphabet dans cette case.



Définition : une machine de Turing à k bandes est décrite par un septuplet (Q, T, I, d, B, q0, qf). Les composantes de ce septuplet sont :

- Q un ensemble fini d'états de la machine.
- T un ensemble fini de symboles qu'on peut utiliser sur les bandes.
- I un sous-ensemble de l'ensemble des symboles, les symboles de données.
- δ la fonction de transition : c'est une fonction de $Q \times T^k$ vers $Q \times (T \times \{G,D,S\})^k$.
- B un symbole, désignant le blanc, appartenant à T\I.
- q₀ l'état initial.
- q_f l'état final.

Un exemple : additionneur binaire

La machine utilise trois bandes.

Les deux premières pour les données, la troisième pour le résultat.

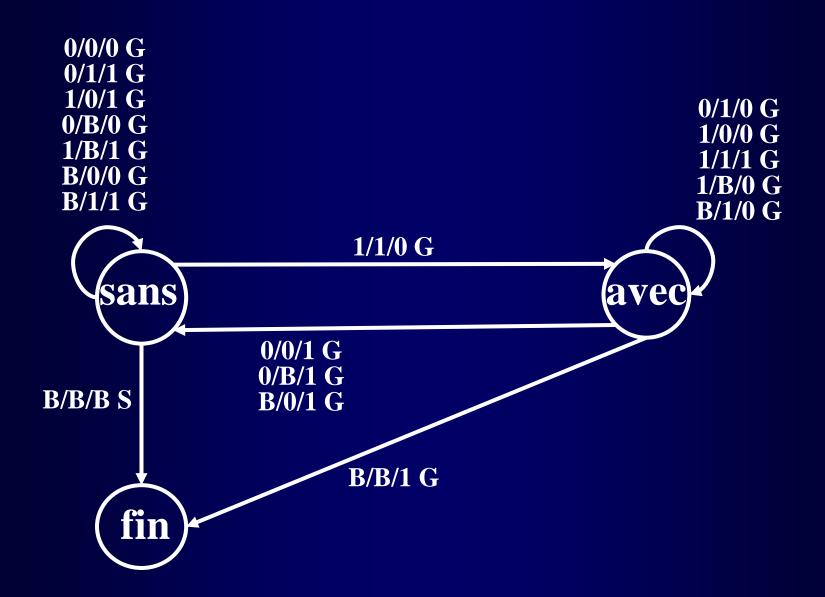
Les têtes sont positionnés à droite.

Les déplacement sont toujours à gauche.

Dans la table de transition nous omettons tout ce qui n'est pas absolument nécessaire ...

Etat	Lect1	Lect2	Ecr3	Depl3	N. état	Rem
$\mathbf{q_0}$	0	0	0	G	$\mathbf{q_0}$	sans
	0	1	1	G	$\mathbf{q_0}$	
	1	0	1	G	$\mathbf{q_0}$	
	1	1	0	G	\mathbf{q}_1	
	0	В	0	G	$\mathbf{q_0}$	
	1	В	1	G	$\mathbf{q_0}$	
	В	0	0	G	$\mathbf{q_0}$	
	В	1	1	G	$\mathbf{q_0}$	

Etat	Lect1	Lect2	Ecr3	Depl3	N. état	Rem
\mathbf{q}_1	0	0	1	G	$\mathbf{q_0}$	avec
	0	1	0	G	\mathbf{q}_1	
	1	0	0	G	\mathbf{q}_1	
	1	1	1	G	$\mathbf{q_1}$	
	0	В	1	G	$\mathbf{q_0}$	
	1	В	0	G	$\mathbf{q_1}$	
	В	0	1	G	$\mathbf{q_0}$	
	В	1	0	G	$\mathbf{q_1}$	



Variantes de la machine

Les différents modèles se distinguent surtout selon les trois critères suivants :

- le nombre de bandes
 - o une bande
 - o deux bandes
 - 0 ...
- la nature des bandes
 - o infinis des deux cotés
 - o infinis d'un seul coté
- le déterminisme ou le non-déterminisme de la machine.

Variantes de la machine

Il existent d'autres variantes aussi, comme par exemple celle où on admet une seule opération à la fois

changement d'état

ou

déplacement

ou

• écriture

