

FACULTAD DE INGENIERÍA
Universidad de Buenos Aires

75.29 / 95.06 Teoría de Algoritmos

Trabajo Práctico Nº 2

Teoría de Logaritmos

Fecha de Entrega: Lunes 21 de Octubre de 2024

Integrantes:

Alumno	Padrón
Joaquin Andresen	102707
Federico Penic	102501
Facundo Pareja	99719
Rogger Aldair Paredes Tavera	97976

Índice

Parte 1: Las tareas del servidor público.	3
1. Resolver el problema utilizando programación dinámica. (incluya en su solución definición del subproblema, relación de recurrencia y pseudocódigo)	3
2. Analice la complejidad espacial y temporal de su propuesta	4
Complejidad Temporal	4
Complejidad Espacial	5
3. De un breve ejemplo paso a paso de funcionamiento de su propuesta	5
4. Programe su solución. Incluya las instrucciones de compilación y/o ejecución. Brinda 2 ejemplos para probar su programa.	6
5. Analice: ¿La complejidad de su propuesta es igual a la de su programa?	7
Parte 2: La fortaleza de la red de transporte	8
1. Considerar la siguiente propuesta: “Aquella ciudad que cuenta con menor cantidad de rutas entrantes se debe considerar como la causante de debilidad de la red de transporte. Sus rutas adyacentes corresponden al mínimo buscado”. Demostrar la optimalidad o invalidez de la afirmación.	8
2. Independientemente del punto anterior se solicita generar una propuesta mediante redes de flujo que solucione el problema. Explicar la idea de esta.	9
3. Presentar pseudocódigo	9
4. Realizar un análisis de optimalidad.	11
5. Realizar análisis de complejidad temporal y espacial. Considere las estructuras de datos que utiliza para llegar a estos.	12
Complejidad Temporal	12
Complejidad Espacial	12
6. Programar la solución. Incluya la información necesaria para su ejecución. Compare la complejidad de su algoritmo con la del programa.	12
7. ¿Es posible expresar su solución como una reducción polinomial? En caso afirmativo explique cómo y en caso negativo justifique su respuesta.	13
Parte 3: Un casting para el reality show	14
1. Realice un análisis teórico entre las clases de complejidad P, NP, NP-H y NP-C y la relación entre ellos.	14
2. Demostrar que, dada una posible solución que obtenemos, se puede fácilmente determinar si se puede cumplir o no con la tarea solicitada.	16
3. Demostrar que si desconocemos la solución la misma es difícil de resolver. Utilizar para eso el problema Minimum node deletion bipartite subgraph (suponiendo que sabemos que este es NP-C).	16
4. Demostrar que el problema Minimum node deletion bipartite subgraph pertenece a NP-C. (Para la demostración puede ayudarse con diferentes problemas, recomendamos Clique problem).	17
5. En base a los puntos anteriores a qué clases de complejidad pertenece el problema del “Casting del reality”? Justificar	18
6. Una persona afirma tener un método eficiente para responder el pedido cualquiera sea la instancia. Utilizando el concepto de transitividad y la definición de NP-C explique qué ocurriría si se demuestra que la afirmación es correcta.	18
Referencias	19

Parte 1: Las tareas del servidor público.

1. Resolver el problema utilizando programación dinámica. (incluya en su solución definición del subproblema, relación de recurrencia y pseudocódigo)

Definición de subproblema:

El subproblema se puede definir como la **máxima ganancia que podemos obtener al llegar a la celda (i, j)** , considerando que:

- Podemos movernos desde las celdas adyacentes, es decir, desde la celda de **arriba** $(i - 1, j)$ o desde la celda **a la izquierda** $(i, j - 1)$, siempre y cuando el valor de la celda actual sea menor que el valor de las celdas adyacentes.
- El valor en la celda actual puede o no sumarse, dependiendo de si cumple la condición de decreciente.

La variable del subproblema sería $OPT(i, j)$, donde:

- $OPT(i, j)$ = máxima ganancia acumulada al llegar a la celda (i, j) .

Relación de recurrencia:

$$OPT(i, j) = \begin{cases} M[i, j] & \text{si } M[i, j] > \max(OPT(i, j - 1), OPT(i - 1, j)) \\ \max(OPT(i, j), OPT(i, j - 1), OPT(i - 1, j)) & \text{si } M[i, j] \leq \min(OPT(i, j - 1), OPT(i - 1, j)) \end{cases}$$

Caso Base: $OPT(0, 0) = M[0, 0]$

Pseudocódigo

INICIO

Definir función **LEER_MATRIZ_ARCHIVO(archivo):**

Abrir el archivo

Leer cada línea y convertirla en una lista de enteros

Devolver la matriz

Definir función **MAX_GANANCIA(matriz, n, m, memo, manzanas):**

Si estamos en la esquina superior izquierda:

Retornar valor en matriz[0][0] y manzanas[n][m]

Si $memo[n][m]$ no es cero:

Retornar valor en $memo[n][m]$ y $manzanas[n][m]$

Inicializar variables para verificar los caminos desde arriba (top) y desde la izquierda (left)

Si se puede mover a la izquierda:

valor izquierda = Calcular la ganancia izquierda con $MAX_GANANCIA(matriz, n, m-1, memo, manzanas)$

Si se puede mover hacia arriba:

valor arriba = Calcular la ganancia superior con $MAX_GANANCIA(matriz, n-1, m, memo, manzanas)$

Comparar el valor actual con los valores desde la izquierda y desde arriba:

Si el valor actual es mayor, se guarda solo la posición actual

Si los caminos anteriores tienen mayor valor, se suman y se guarda el mejor camino

Actualizar memo y manzanas con el mejor resultado

Devolver el valor máximo y las posiciones correspondientes

Definir función **PRINCIPAL()**:

Leer los parámetros de filas y columnas

Leer la matriz desde el archivo manzanas

Inicializar memo y manzanas vacías

Calcular ganancia_total y manzanas_seleccionadas con $MAX_GANANCIA$

Imprimir manzanas seleccionadas y ganancia total

FIN

2. Analice la complejidad espacial y temporal de su propuesta

Complejidad Temporal

- **Número total de subproblemas:** Hay $n \times m$ subproblemas, donde n es el número de filas y m es el número de columnas de la matriz.
- **Costo por subproblema:** En el peor caso, el bucle anidado que busca el mejor camino puede recorrer todas las celdas anteriores, lo que resulta en $O((n + 1) \times (m + 1))$ para cada celda. Este es el paso más costoso.

En resumen, la **complejidad temporal total** del algoritmo es $O(n^2 \times m^2)$, porque en cada celda (n, m) En el peor caso, podemos recorrer todas las celdas anteriores en la submatriz.

Complejidad Espacial

La complejidad espacial está dominada por las dos estructuras memo, paths y manzanas, que ocupan $O(n \times m)$ espacio.

Por lo tanto, la **complejidad espacial** total es:

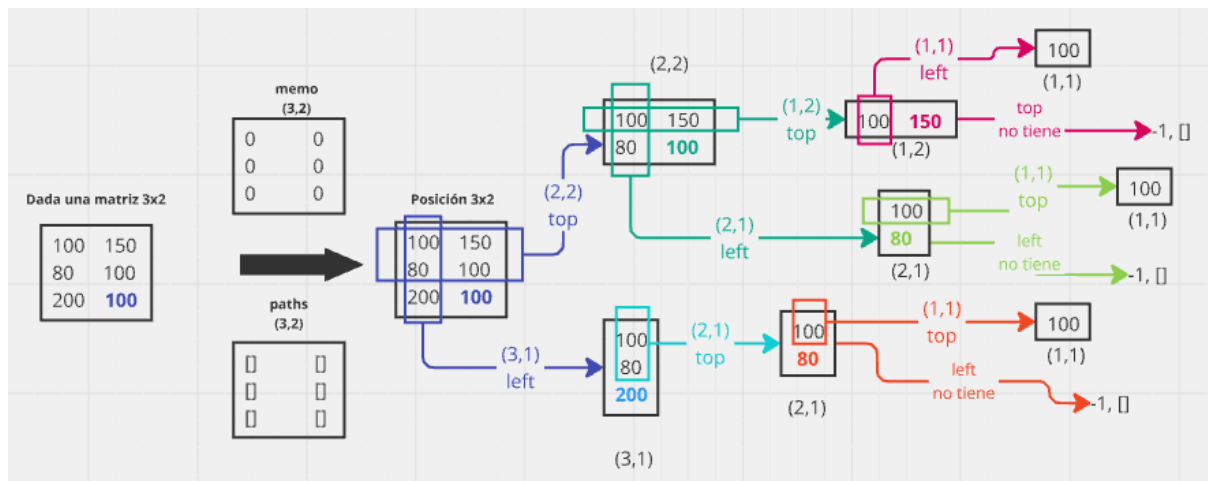
- $O(n \times m)$: por las matrices de memo y manzanas.
- $O(n \times m)$: para los caminos temporales en manzanas.

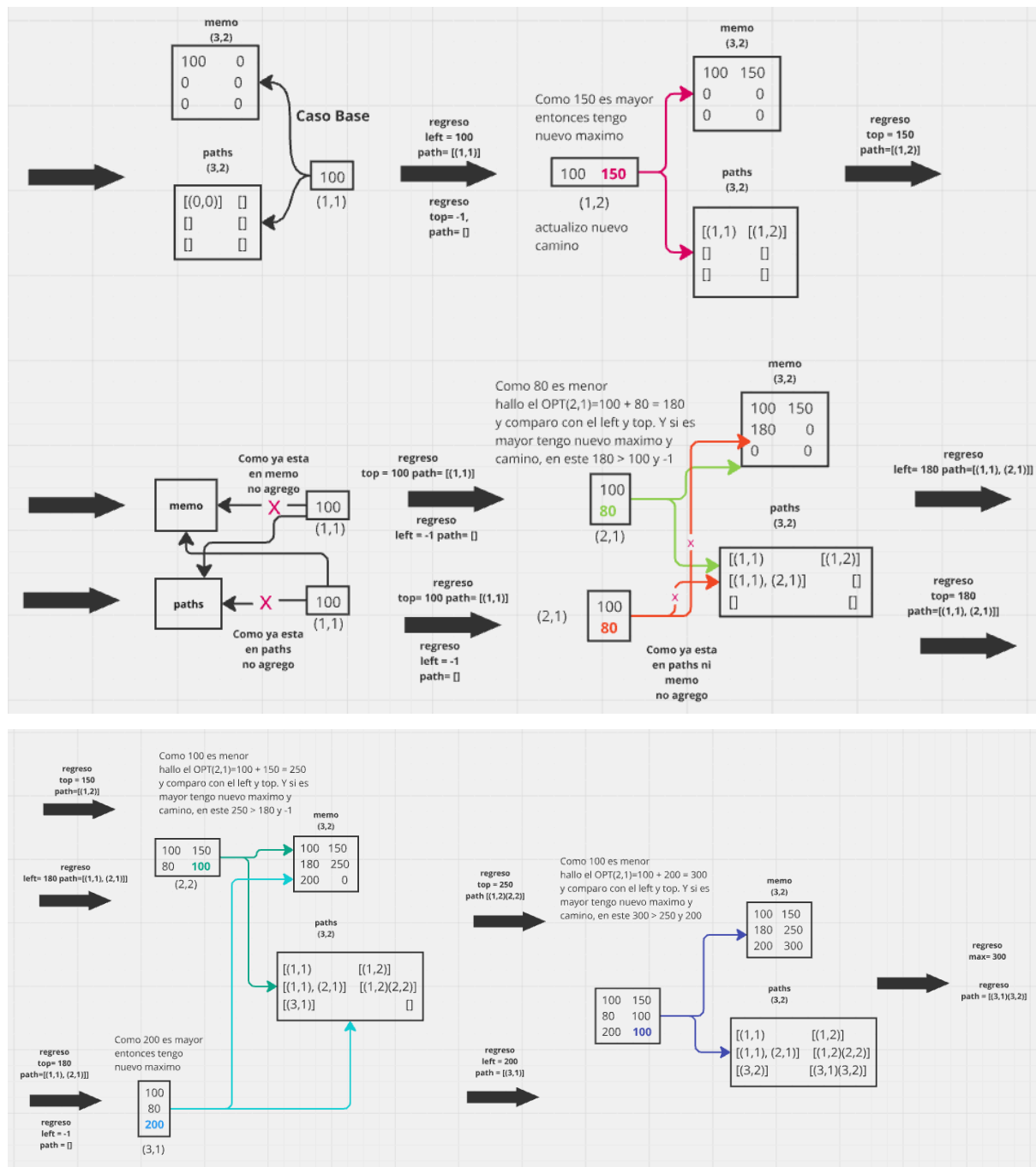
Complejidad temporal: $O(n^2 \times m^2)$.

Complejidad espacial: $O(n \times m)$.

3. De un breve ejemplo paso a paso de funcionamiento de su propuesta

Primero hacemos la descomposición de las submatrices hasta llegar al caso base, que para él el ejemplo sería 100:





4. Programe su solución. Incluya las instrucciones de compilación y/o ejecución. Brinda 2 ejemplos para probar su programa.

El programa se debe ejecutar de la siguiente manera:

python3 tareas.py <cant-cuadras-este-oeste> <cant-cuadras-norte-sur> <archivo-ganancias>

A continuación se brindan dos ejemplos:

Ejemplo 1:

python3 tareas.py 4 5 manzanas1.txt	
100,150,300,100,50 80,100,80,120,100 200,100,90,120,100 140,60,80,90,50	Manzanas: (1,3) (2,4) (2,5) (4,5) Ganancia: $300 + 120 + 100 + 50 = 570$

Ejemplo 2:

python3 tareas.py 4 2 manzanas2.txt	
70, 0 60, 9 100, 100 50, 0	Manzanas: (1,1) (2,1) (4,1) Ganancia: $70 + 60 + 50 = 180$

5. Analice: ¿La complejidad de su propuesta es igual a la de su programa?

Como lo calculado en pseudocódigo la complejidad es igual al del algoritmo.

Complejidad Temporal Total:

- **Número total de subproblemas:** Para una matriz de n filas y m columnas, hay $n \times m$ subproblemas, ya que el algoritmo calcula el valor para cada celda ($n \times m$).
- **Costo por subproblema:**
 - En el peor caso, el bucle que busca el mejor camino puede recorrer todas las celdas anteriores a ($n \times m$), lo que implica un costo de $O((n + 1) \times (m + 1))$ para cada celda ($n \times m$).

Por lo tanto, la **complejidad temporal total** del algoritmo es $O(n^2 \times m^2)$.

Complejidad Espacial Total:

- **Matrices memo y manzanas:** $O(n \times m)$.
- **Caminos temporales en manzanas:** En el peor caso, ocupan $O(n \times m)$.

Por lo tanto, la **complejidad espacial** total del algoritmo es $O(n \times m)$, dominada por las matrices de memo y manzanas.

A esto también podríamos incluir los cálculos de la lectura del archivo pero no afectan al cálculo de la complejidad

Parte 2: La fortaleza de la red de transporte

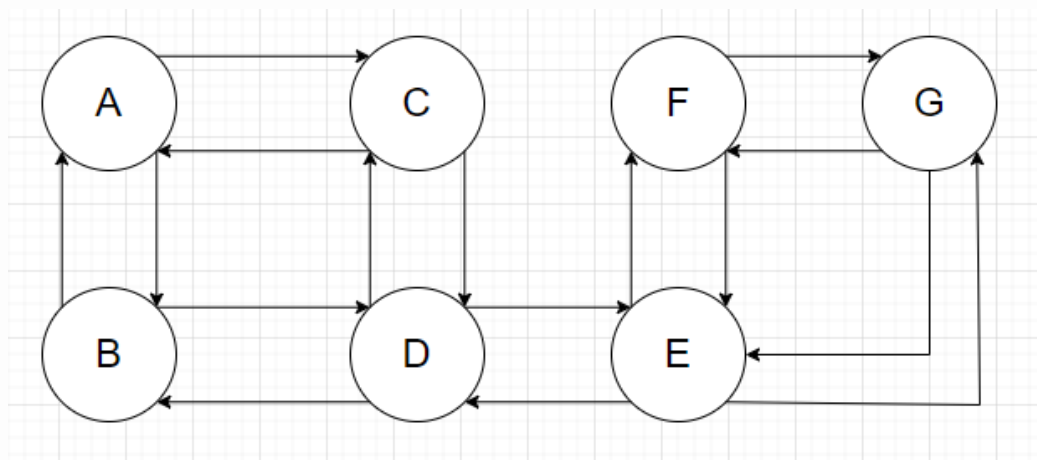
1. Considerar la siguiente propuesta: “Aquella ciudad que cuenta con menor cantidad de rutas entrantes se debe considerar como la causante de debilidad de la red de transporte. Sus rutas adyacentes corresponden al mínimo buscado”. Demostrar la optimalidad o invalidez de la afirmación.

La afirmación sugiere que la solución al problema de encontrar el corte mínimo se puede obtener simplemente observando la ciudad con menos rutas entrantes y cortando las rutas adyacentes a esa ciudad. Es decir, se plantea que el número de conexiones (o rutas) de una ciudad está directamente relacionado con su importancia en la red y que la desconexión de sus rutas adyacentes sería la solución óptima para desconectar la red.

Sin embargo, el número de rutas entrantes a una ciudad no necesariamente está directamente relacionado con el corte mínimo, ya que este depende de cómo se distribuye el flujo entre todas las conexiones de la red y no solo de la cantidad de rutas de una ciudad.

Por lo tanto, la afirmación propuesta es inválida. La ciudad con menos rutas entrantes no necesariamente representa la debilidad de la red ni sus rutas adyacentes corresponden al corte mínimo buscado. La estructura completa del grafo y la distribución del flujo a través de las rutas son los factores que determinan el corte mínimo, por lo que es necesario aplicar algoritmos de flujo máximo para identificar de manera correcta el corte mínimo.

Como contraejemplo podríamos plantear el siguiente grafo:



En este caso, la ciudad E es una de las ciudades que tiene mayor cantidad de rutas entrantes (Son 3: DE, FE y

GE). No obstante, al hacer el corte de una sola de sus rutas (DE) ya estamos desconectando un gran número de ciudades. Esta ruta corresponde a una debilidad de la red de transporte.

2. Independientemente del punto anterior se solicita generar una propuesta mediante redes de flujo que solucione el problema. Explicar la idea de esta.

El objetivo de este problema es encontrar el mínimo número de rutas (indicando cuáles son) cuya eliminación provoque la desconexión entre alguna de las ciudades. Podemos resolver este tipo de tareas mediante la búsqueda de cortes mínimos utilizando redes de flujo.

En primer lugar, deberemos modelar el problema como un grafo, donde las ciudades son vértices y las rutas serán ejes. En pos de poder aplicar algún algoritmo que maximiza el flujo (Como el algoritmo de Ford-Fulkerson), y en consecuencia obtener el corte mínimo, deberemos crear dos ejes de sentido opuesto por cada ruta (debido a que las rutas son de doble mano). Es decir, que si hay una ruta entre las ciudades A y B, creamos dos ejes, uno de A hacia B, y otro de B hacia A. Todos estos ejes tendrán capacidad 1, ya que estamos interesados en el número de rutas que pueden cortarse.

La idea principal es aplicar un algoritmo de flujo máximo. Para ello, seleccionamos dos ciudades como "fuente" y "sumidero", y calculamos el flujo máximo entre ellas. El teorema del flujo máximo y corte mínimo nos asegura que el valor del flujo máximo es igual al tamaño del corte mínimo, es decir, la cantidad mínima de rutas cuya eliminación desconectará esas dos ciudades. Una vez que calculamos el flujo máximo y el grafo residual correspondiente, podemos identificar las rutas específicas que forman el corte mínimo. Estas rutas serán aquellas donde exista un eje entre un vértice alcanzable desde la fuente y uno no alcanzable desde el sumidero.

Dado que el problema no especifica un par de ciudades en particular para desconectar, deberemos aplicar este procedimiento entre todas las posibles combinaciones de ciudades como fuente y sumidero, y así encontrar el corte mínimo global. El corte que contenga la menor cantidad de rutas nos dará la solución al problema.

Esta solución nos asegura que, cortando el conjunto de rutas encontrado, al menos una de las ciudades quedará desconectada del resto, cumpliendo con los requerimientos del problema.

3. Presentar pseudocódigo

A continuación, mostramos el pseudocódigo del programa que resuelve el corte mínimo:

INICIO

Definir función **CONSTRUIR_GRAFO**(archivo):

Crear grafo vacío
Abrir el archivo
Para cada línea en el archivo:
 Leer origen y destino de la línea
 Añadir eje bidireccional entre origen y destino con capacidad 1
Devolver el grafo

Definir función **EXISTE_CAMINO_AUMENTANTE**(grafo, fuente, sumidero, padres):

Crear conjunto de nodos visitados
Crear cola con el nodo fuente
Marcar fuente como visitado

Mientras la cola no esté vacía:
 Extraer nodo de la cola
 Para cada nodo vecino con capacidad positiva:
 Si el nodo vecino no ha sido visitado:
 Añadir a la cola
 Marcar como visitado
 Registrar el nodo actual como padre del vecino (En pos de saber la ruta al sumidero)
 Si el nodo vecino es el sumidero:
 Devolver verdadero (se encontró un camino)
Devolver falso (no se encontró camino)

Definir función **FORD_FULKERSON**(grafo, fuente, sumidero):

Inicializar flujo máximo a 0
Crear una copia del grafo que será el grafo residual

Mientras haya un camino aumentante desde la fuente al sumidero:
 Encontrar el cuello de botella en el camino aumentante
 Actualizar las capacidades en el grafo residual
 Sumar el cuello de botella al flujo máximo

Devolver flujo máximo y el grafo residual

Definir función **ENCONTRAR_CORTE_MINIMO**(grafo, fuente, sumidero, grafo_residual):

Crear conjunto de nodos visitados
Crear cola con el nodo fuente
Marcar fuente como visitado

Mientras la cola no esté vacía:
 Extraer nodo de la cola
 Para cada nodo vecino en el grafo residual con capacidad positiva:
 Si el nodo vecino no ha sido visitado:
 Añadir a la cola

Marcar como visitado

Crear lista de ejes para el corte mínimo

Para cada nodo visitado:

Para cada nodo vecino en el grafo original:

Si el vecino no está visitado y hay capacidad en el eje:

Añadir el eje al corte mínimo

Devolver el corte mínimo

Definir función **ENCONTRAR_CORTE_MINIMO_GLOBAL(grafo)**:

Obtener la lista de ciudades a partir del grafo

Inicializar el corte mínimo global vacío y la cantidad mínima de rutas a infinito

Para cada combinación de ciudades como fuente y sumidero:

Calcular flujo máximo y obtener el grafo residual usando Ford-Fulkerson

Encontrar el corte mínimo entre fuente y sumidero

Si el tamaño del corte es menor que la cantidad mínima de rutas:

Actualizar la cantidad mínima y el corte mínimo global

Devolver el corte mínimo global y la cantidad mínima de rutas

Definir función **PRINCIPAL()**:

Leer el archivo de rutas

Construir el grafo a partir del archivo

Buscar el corte mínimo global

Mostrar la cantidad mínima de rutas y el corte mínimo

FIN

4. Realizar un análisis de optimalidad.

Por cada combinación de fuente y sumidero, nuestra función FORD_FULKERSON itera buscando un camino de aumento y finaliza cuando no logra encontrar uno. Luego construimos el corte mínimo utilizando el grafo residual.

Sabemos que Ford Fulkerson nos garantiza obtener el flujo máximo de manera óptima, y que este es equivalente a encontrar el corte mínimo.

Teniendo en cuenta que nuestro objetivo es encontrar los caminos mínimos para distintas combinaciones de fuentes y sumideros, podemos afirmar que utilizando Ford Fulkerson y BFS para hallar los cortes mínimos nuestra solución es óptima.

5. Realizar análisis de complejidad temporal y espacial. Considere las estructuras de datos que utiliza para llegar a estos.

Complejidad Temporal

Para empezar, inicialmente debemos transformar el grafo en uno dirigido. Esto implica aumentar el número de aristas de m a $2m$. Nuestra función que construye el grafo a partir de un archivo realiza esta acción de forma lineal $O(m)$, pero esta operación se realiza una sola vez y no tendrá mucho impacto en la complejidad final.

Al realizar Ford Fulkerson, tendremos que buscar caminos de aumento y actualizar su flujo. En el peor de los casos se tendrá que realizar C veces, donde C es la cantidad de ejes que salen de la fuente (ya que la capacidad siempre va a ser 1 en este caso). Y cada vez que tengamos que realizar BFS para encontrar el camino de aumento tendremos una complejidad de $O(V + E)$, siendo V el número de vértices y E el número de ejes.
-> $O(C * (V + E))$

Luego de obtener el flujo máximo y el grafo residual tendremos que buscar el corte mínimo realizando BFS nuevamente -> $O(V + E)$

Estas operaciones van a ser realizadas para cada combinación posible de ciudades, es decir $\binom{V}{2}$ veces. Por lo tanto la complejidad temporal final es:

$$O\left(\binom{V}{2} * C * (V + E)\right)$$

Complejidad Espacial

Tanto el grafo inicial como los residuales requieren $O(V + E)$.

La variable *parent* necesita $O(V)$ para guardar el camino de los padres al realizar BFS. Al igual que *visitados* y la cola *queue*.

La complejidad espacial final es:

$$O(V + E)$$

6. Programar la solución. Incluya la información necesaria para su ejecución. Compare la complejidad de su algoritmo con la del programa.

Para correr el programa, tendremos que contar con una versión de python superior a 3.0. Y simplemente, correr el siguiente comando:

```
python3 transporte.py rutas.txt
```

7. ¿Es posible expresar su solución como una reducción polinomial? En caso afirmativo explique cómo y en caso negativo justifique su respuesta.

Para resolver el problema tuvimos que transformar nuestro problema en un problema de flujo máximo. Para ello tuvimos que realizar la siguiente transformación:

Tenemos un grafo no dirigido $G = (V, E)$ donde V es el conjunto de nodos que representa a las ciudades y E es el conjunto de aristas que representa a las rutas.

La transformación realizada consiste en transformar cada arista en dos aristas dirigidas con capacidad igual a 1.

Esta transformación es realizada una sola vez al comienzo de nuestra solución. Cuando se lee el archivo con las rutas se genera el grafo en tiempo polinomial $O(m)$ siendo m la cantidad de aristas.

Parte 3: Un casting para el reality show

Contamos con un conjunto de n personas que conforman un grupo de un próximo reality show de supervivencia extrema. Algunas de esas personas se conocen entre sí y tienen una relación de amistad preexistente. Se desea separar a las personas en dos equipos con la condición que los que tienen amistad queden siempre en el mismo equipo. Para lograrlo se nos permite eliminar como mucho j personas que puedan resultar conflictivas para cumplir con el cometido. La producción del programa desea saber si dado un casting determinado es posible lograr lo solicitado.

1. Realice un análisis teórico entre las clases de complejidad P, NP, NP-H y NP-C y la relación entre ellos.

La **clase de complejidad P** comprende aquellos problemas de decisión para los cuales existen un algoritmo A que los **resuelve** con complejidad polinomial, o sea existe constante k tal que $A = O(n^k)$

La **clase de complejidad NP** comprende aquellos problemas de decisión para los cuales existen un algoritmo B que los **certifica** (verifica que una solución dada es válida) con complejidad polinomial, o sea existe constante k tal que $B = O(n^k)$

Es fácil de ver que se puede usar un algoritmo de resolución polinomial en un algoritmo de certificación polinomial de la siguiente manera:

funcion certificacionPolinomial(problema, solución):

```
    resolucionPolinomial = resolver_polinomialmente(problema)
```

```
    if resolucionPolinomial == solucion:
```

```
        return True
```

```
    return False
```

Por lo tanto, $Q \in P \Rightarrow Q \in NP$.

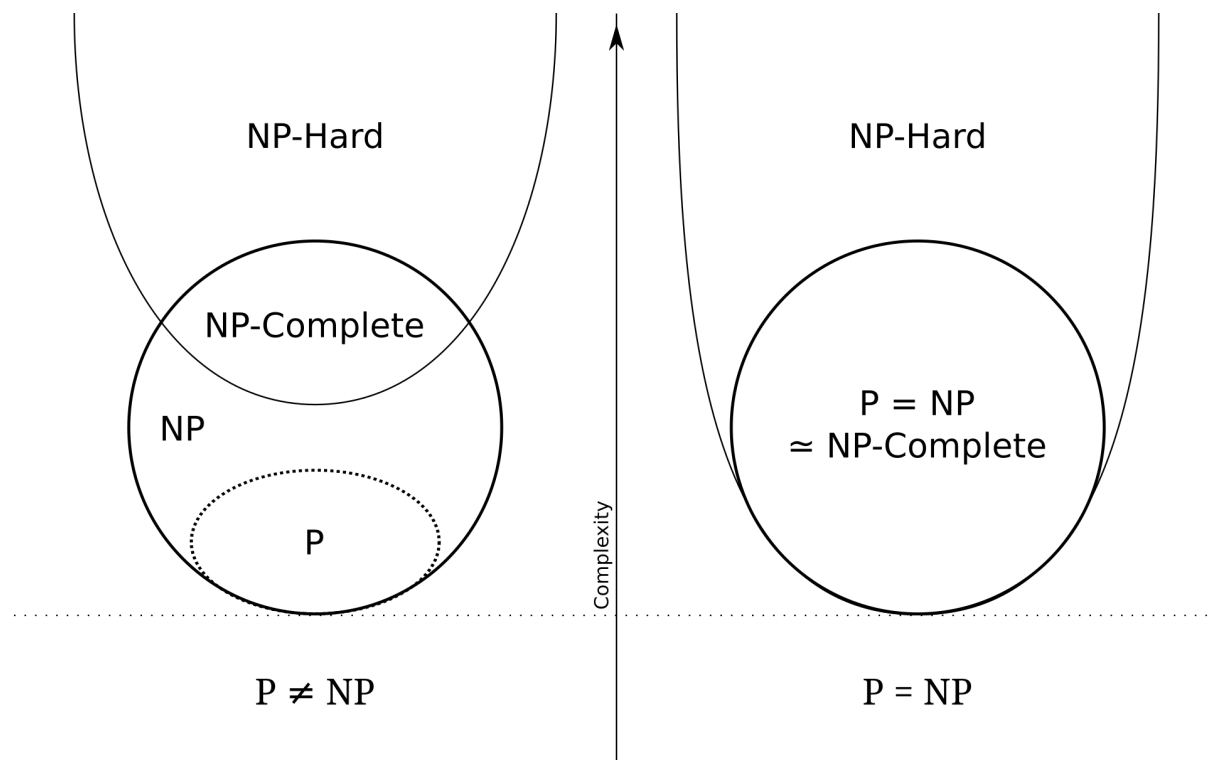
No hay al día de la fecha prueba de que $P = NP$.

Para presentar las otras dos clases es necesario introducir el concepto de **reducción polinomial**. Esta es una transformación de una instancia Y de un problema en una instancia de otro X en tiempo polinomial y se nota $Y \leq_p X$. Se dice en este caso que el problema X es al menos tan difícil como el problema Y .

La **clase de complejidad NP-H** comprende aquellos problemas a los cuales puede reducirse todo problema NP. Se dice en este caso que X es al menos igual de difícil que cualquier problema NP.

La **clase de complejidad NP-C** comprende aquellos problemas que son a la vez NP y NP-H. Se dice en este caso que X es de los problemas NP más difíciles.

La relación exacta entre los conjuntos depende de la relación exacta entre P y NP (aun no probada). Se muestran ambas posibilidades:



Para el caso **$P=NP$**

Como todo problema P es NP, y todo problema NP puede reducirse a un problema NP-H, todo problema P puede reducirse a un problema NP-H. Además, el conjunto NP-C es común a NP-H, NP (por definición) y P (por lo asumido).

Para el caso **$P \neq NP$**

Se observa que el conjunto P está contenido en NP (explicado más arriba), que el conjunto NP-C es común a NP-H y NP (por definición) y que los problemas NP-H son más difíciles que todos excepto los NP-C (a su vez más difíciles que el resto de los NP y P).

2. Demostrar que, dada una posible solución que obtenemos, se puede fácilmente determinar si se puede cumplir o no con la tarea solicitada.

Para una solución al problema, consistente en

- Las k personas a eliminar.
- Los dos grupos de personas resultantes de esta eliminación.

se observa que es verificable *fácilmente* (es decir, en tiempo polinomial) comprobando que

- $k \leq j$ que se puede realizar en $O(1)$
- Iterando cada arista e para comprobar que ambos vértices corresponden al mismo grupo o a una persona eliminada. Esto se puede realizar en $O(EV)$.

Queda así probado lo pedido.

3. Demostrar que si desconocemos la solución la misma es difícil de resolver. Utilizar para eso el problema *Minimum node deletion bipartite subgraph* (suponiendo que sabemos que este es NP-C).

Se pide probar que resolver el problema del casting es NP-C, o sea de los problemas NP más difíciles. Para esto, se muestra que:

- El problema es NP, o sea se puede certificar una solución en tiempo polinomial. Esto ya fue demostrado en el inciso 2.
- El problema es NP-H. Para esto se puede partir de un problema $Y \in \text{NP-C}$ y reducirlo polinomialmente a X . Este problema Y está determinado por el enunciado en este caso (*Minimum node deletion bipartite subgraph*).

El problema *Minimum node deletion bipartite subgraph* tiene el siguiente enunciado:

Dado un grafo $G=(V,E)$ y un valor k entero positivo. Queremos determinar si es posible construir un grafo bipartito eliminando no más de k nodos.

Es fácil de ver que el mismo se puede reducir polinomialmente al problema del casting realizando las siguientes consideraciones:

- k tiene el significado de j en el problema del casting
- Cada vértice $v \in V$ representa un participante del show.
- Cada arista $e(u,v) \in E$ representa una amistad entre los participantes u y v .

Es trivial que esto se puede realizar en tiempo polinomial (como mucho se requiere renombrar los vértices antes y después de encontrada la solución).

Por lo tanto, como

$$Y \in NP - C$$

$$X \in NP \wedge Y \leq_p X \Rightarrow X \in NP - C$$

4. Demostrar que el problema *Minimum node deletion bipartite subgraph* pertenece a NP-C. (Para la demostración puede ayudarse con diferentes problemas, recomendamos *Clique problem*).

Se siguen los mismos pasos del inciso 3)

En primer lugar se quiere probar que el problema es NP. Para esto, dada una solución consistente en un grupo de vértices, se debe iterar la misma y remover cada elemento del conjunto V del grafo, junto con sus aristas asociadas. Esto se puede realizar con complejidad polinomial $O[k(V - 1)] = O(V)$ donde k es el número máximo de vértices que es posible remover como parte del enunciado del problema y $V - 1$ una cota del máximo posible de aristas que posee cada vértice. Por lo tanto el problema es NP.

En segundo lugar se quiere verificar que el problema es NP-H. Partiendo del problema *Clique* \in NP-C para un grafo $G_1 (V, E)$ y un valor k_1 entero positivo, se lo puede reducir polinomialmente al problema *Minimum node deletion bipartite subgraph* de la siguiente forma:

- Creando un grafo $G_2 (V, \bar{E})$ donde los vértices son los mismos y el conjunto de aristas es el complemento del conjunto de aristas E de G_1
- Tomando un $k_2 = |V| - k_1$

Para justificar esta equivalencia se hacen las siguientes observaciones:

- Un clique de tamaño k equivale a un conjunto de k nodos aislados (sin aristas) en G_2 . Esto es fácil de ver pues si no hay ninguna arista entre k nodos en G_2 , eso significa que tienen todas las aristas posibles (o sea es un clique de k nodos) en G_1
- Por lo tanto, una vez obtenido G_2 , si es posible aislar k_1 nodos removiendo hasta $|V| - k_1$ nodos (el máximo posible) se habrá probado lo pedido. Los vértices aislados resultantes son los que conforman el clique pedido.

Esta reducción se puede hacer en $O[n(n - 1)] = O[n^2]$ o sea con complejidad polinomial. Es así porque

se puede realizar obteniendo cada arista posible y eliminando aquellas presentes en E.

Por lo tanto, *Minimum node deletion bipartite subgraph* es NP-H.

Con estas dos deducciones, se puede concluir entonces que *Minimum node deletion bipartite subgraph* es NP-C.

5. En base a los puntos anteriores a qué clases de complejidad pertenece el problema del “Casting del reality”? Justificar

El problema casting del reality es:

- NP (probado en el inciso 2)
- NP-H (probado en el inciso 3)
- NP-C (probado en el inciso 3)

6. Una persona afirma tener un método eficiente para responder el pedido cualquiera sea la instancia. Utilizando el concepto de transitividad y la definición de NP-C explique qué ocurriría si se demuestra que la afirmación es correcta.

Si la afirmación es verdadera, resulta que el problema del casting es P, o sea se puede encontrar una solución en tiempo polinomial.

Por otro lado, supongamos otro problema $Y \in NP - C$ cualquiera. Se observa que se ambos se pueden reducir entre sí con igual complejidad.

$$Y \leq_p CASTING$$

$$CASTING \leq_p Y$$

Esto prueba que $Y \in P$ y por lo tanto $NP = P$

1. Un tercer problema al que llamaremos X se puede reducir polinomialmente al problema de “Casting del reality”, qué podemos decir acerca de su complejidad?

$$\text{Como } X \leq_p CASTING \text{ y } CASTING \in NP - C \Rightarrow X \in NP - H$$

Referencias

- [Algoritmos y Complejidad - Algoritmos sobre Grafos](#)
- [Diferencia entre Branch & Bound y Backtracking](#)