

Complexité CM6

Antonio E. Porreca aeporreca.org/complexite

Divinations (2) et vérifications (3), ou le non déterminisme dans le monde réel

```
fonction hamiltonien(V, E)
    n := |V|
    perm := tableau(n)
    pour i := 0 à n - 1 faire
        perm[i] := devine(0, ..., n-1)
    si perm contient des sommets répétés alors
        rejeter
    si perm ne contient pas tous les sommets alors
        rejeter
    pour i := 0 à n - 1 faire
        si(perm[i], perm[(i+1) \bmod n]) \notin E alors
            rejeter
    accepter
fin
```

```
fonction hamiltonien(V, E)
    n := |V|
    perm := tableau(n)
    pour i := 0 à n - 1 faire
        perm[i] := devine(0, ..., n-1)
    si perm contient des sommets répétés alors
        rejeter
    si perm ne contient pas tous les sommets alors
        rejeter
    pour i := 0 à n - 1 faire
        si(perm[i], perm[(i+1) \bmod n]) \notin E alors
            rejeter
    accepter
```

fin

perm est-elle une
permutation ?

```
fonction hamiltonien(V, E)
    n := |V|
    perm := tableau(n)
    pour i := 0 à n - 1 faire
        perm[i] := devine(0,...,n-1)
    si perm contient des sommets répétés alors
        rejeter
    si perm ne contient pas tous les sommets alors
        rejeter
    pour i := 0 à n - 1 faire
        si(perm[i], perm[(i+1) \bmod n]) \notin E alors
            rejeter
    accepter
```

perm est-elle une permutation?

perm est-il un cycle dans le graphe?

```
fonction hamiltonien(V, E)
    n := |V|
    perm := tableau(n)
    pour i := 0 à n - 1 faire
        perm[i] := devine(0,...,n-1)
    si perm contient des sommets répétés alors
        rejeter
    si perm ne contient pas tous les sommets alors
        rejeter
    pour i := 0 à n - 1 faire
        si(perm[i], perm[(i+1) \bmod n]) \notin E alors
            rejeter
```

 $O(n \log n)$ bits devinés

perm est-elle une permutation?

perm est-il un cycle dans le graphe?

fin

accepter

Simulation du non déterminisme dans le monde réel*

```
from nondeterminism import *
@nondeterministic
def hamiltonian(vertices, edges):
    n = len(vertices)
    perm = []
    for i in range(n):
        v = guess(vertices)
        perm.append(v)
    for v in vertices:
        if perm.count(v) != 1:
            reject()
    for i in range(n):
        if (perm[i], perm[(i+1)%n]) not in edges:
            reject()
   accept()
```

^{*} github.com/aeporreca/nondeterminism

Simulation du non déterminisme dans le monde réel*

```
from nondeterminism import *
@nondeterministic
def hamiltonian(vertices, edges):
    n = len(verti
    perm = [] >>> vertices = {1, 2, 3}
    for i in rang >>> edges = \{(1,3), (3,2), (2,1)\}
        v = guess >>> hamiltonian(vertices, edges)
        perm.appe True
    for v in vert >>>
        if perm.c
            rejec
    for i in rang
        if (perm[]
            rejec
   accept()
```

^{*} github.com/aeporreca/nondeterminism

Proposition 2-AO (p. 56) Caractérisation existentielle de NP

Les deux conditions suivantes sont équivalentes :

- Le langage L est reconnu en temps polynomiale par une machine de Turing non déterministe N
- Il existe une machine de Turing déterministe M qui fonctionne en temps polynomial et un polynôme p(n) tels que

$$x \in L$$
 ssi $\exists y \in \{0,1\}^{p(n)} M(x,y)$ accepte

Le mot y qui justifient l'appartenance de x à L est appelé preuve ou certificat

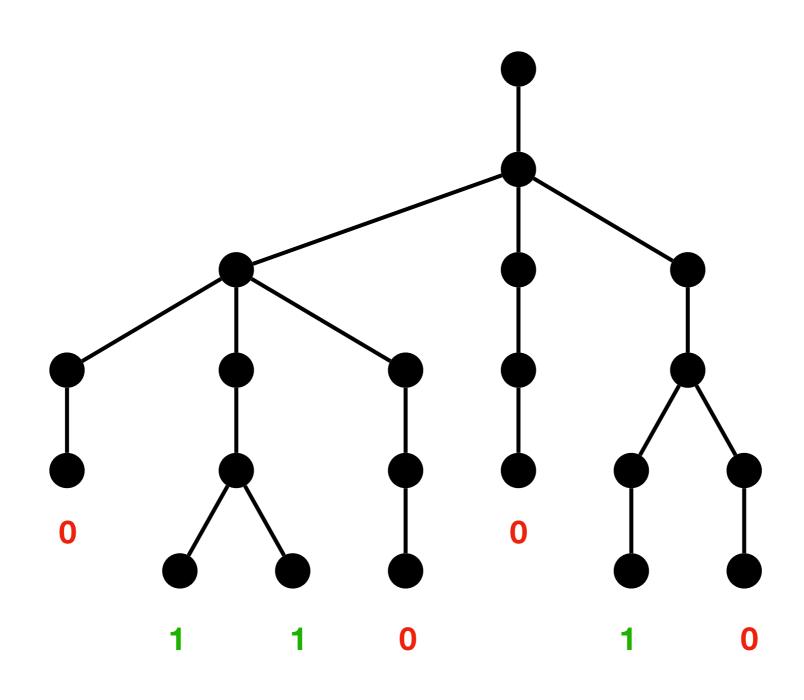


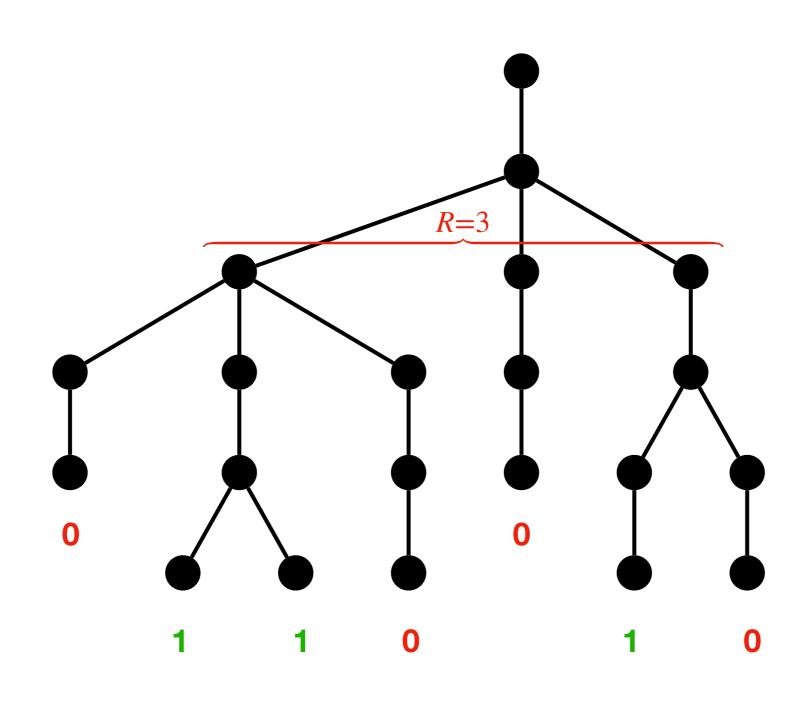
Idée de la démonstration

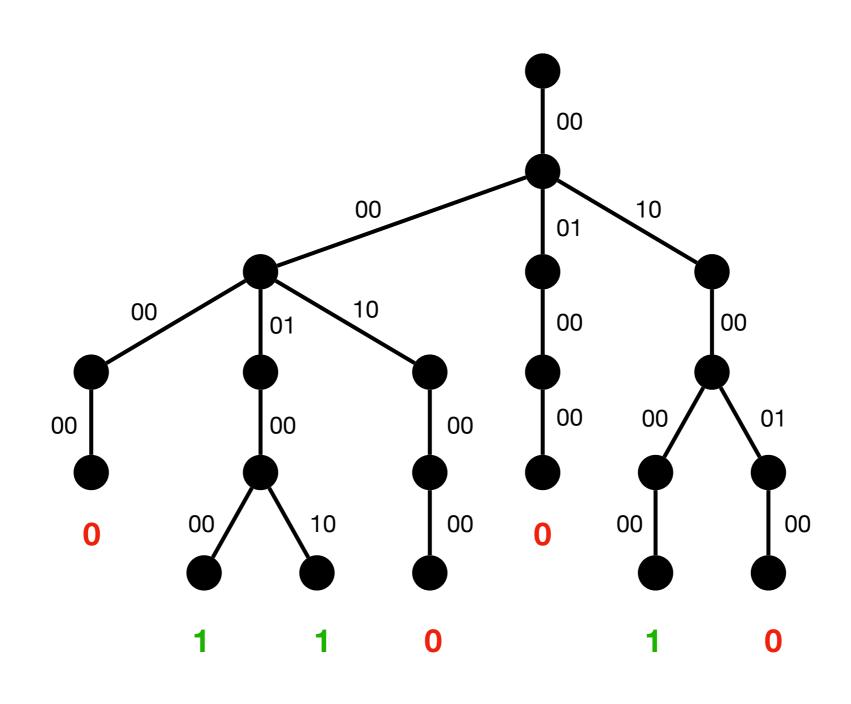
Le certificat y correspond au chemin acceptant pour l'entrée x dans la machine non déterministe N qui reconnait le langage L

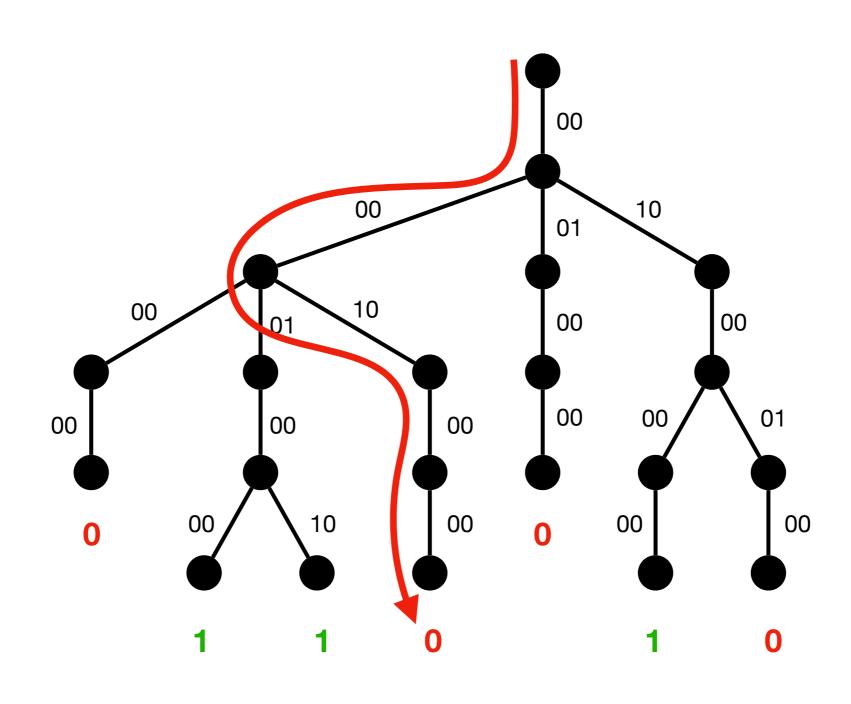
Demonstration

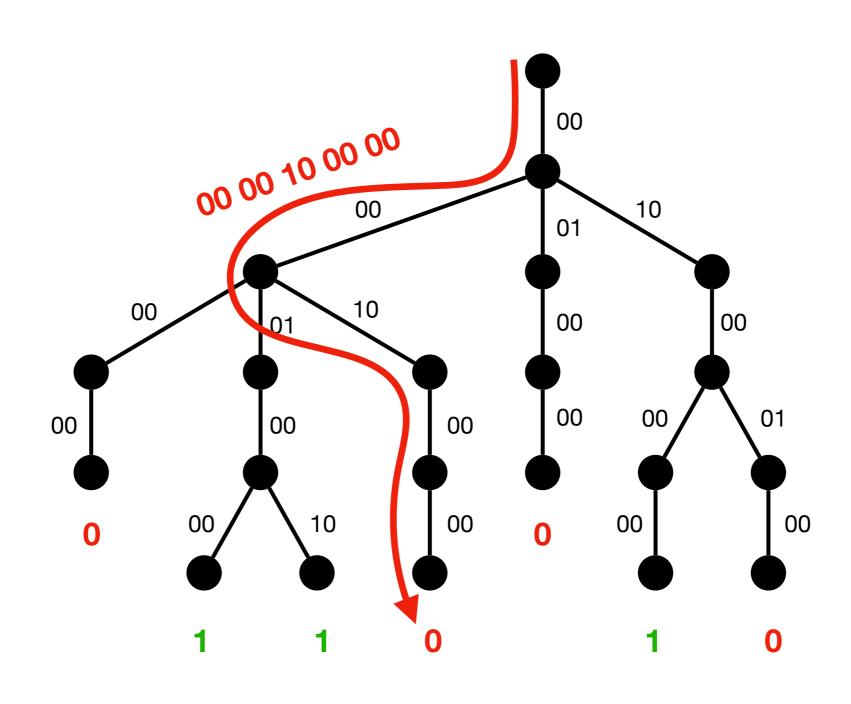
- Supposons que N reconnaît L en temps polynomial q(n)
- À chaque étape, N choisit entre un nombre $\leq R$ de transitions possibles (R est constant, il ne dépend pas de l'entrée x)
- Chaque choix peut être décrite avec $\lceil \log R \rceil$ bits

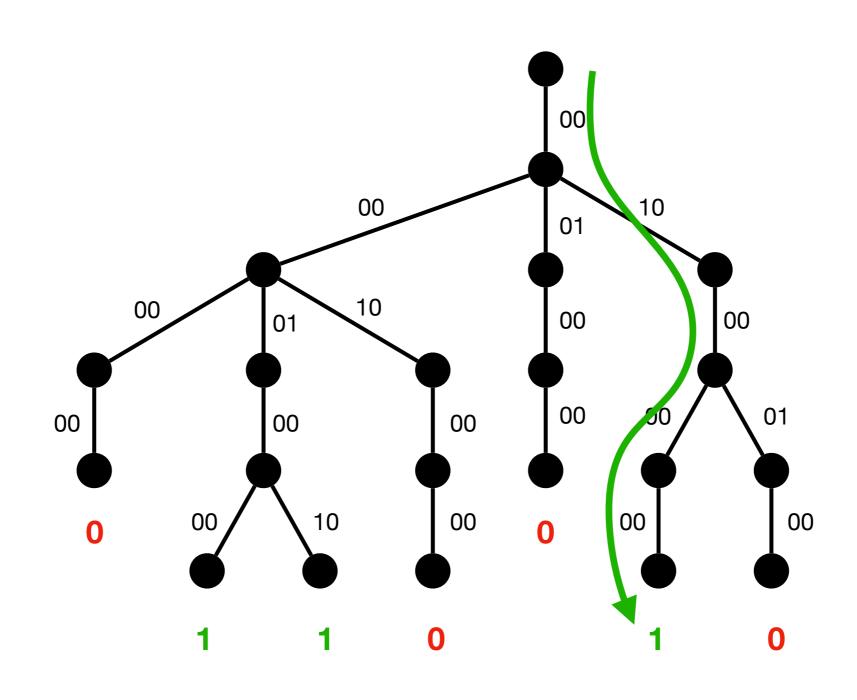


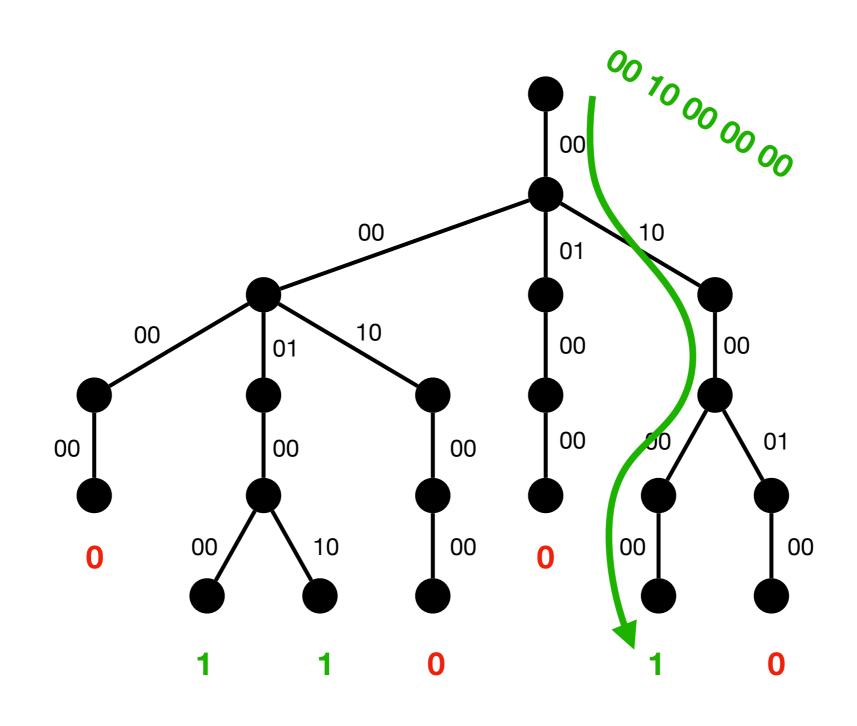


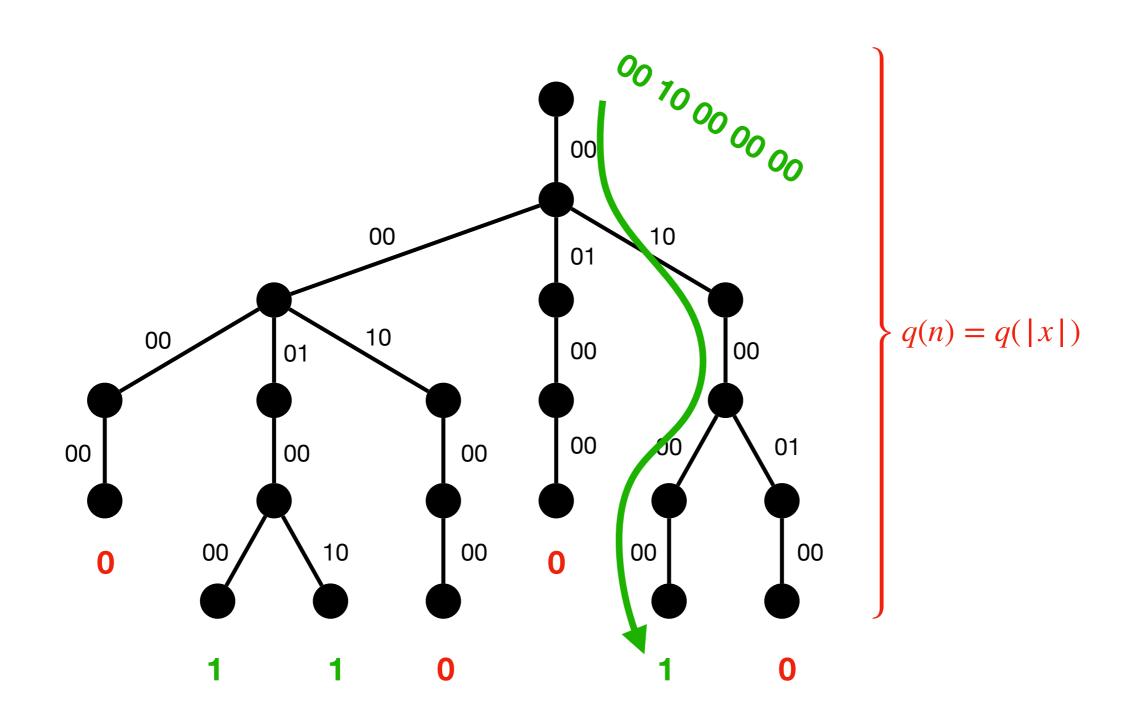


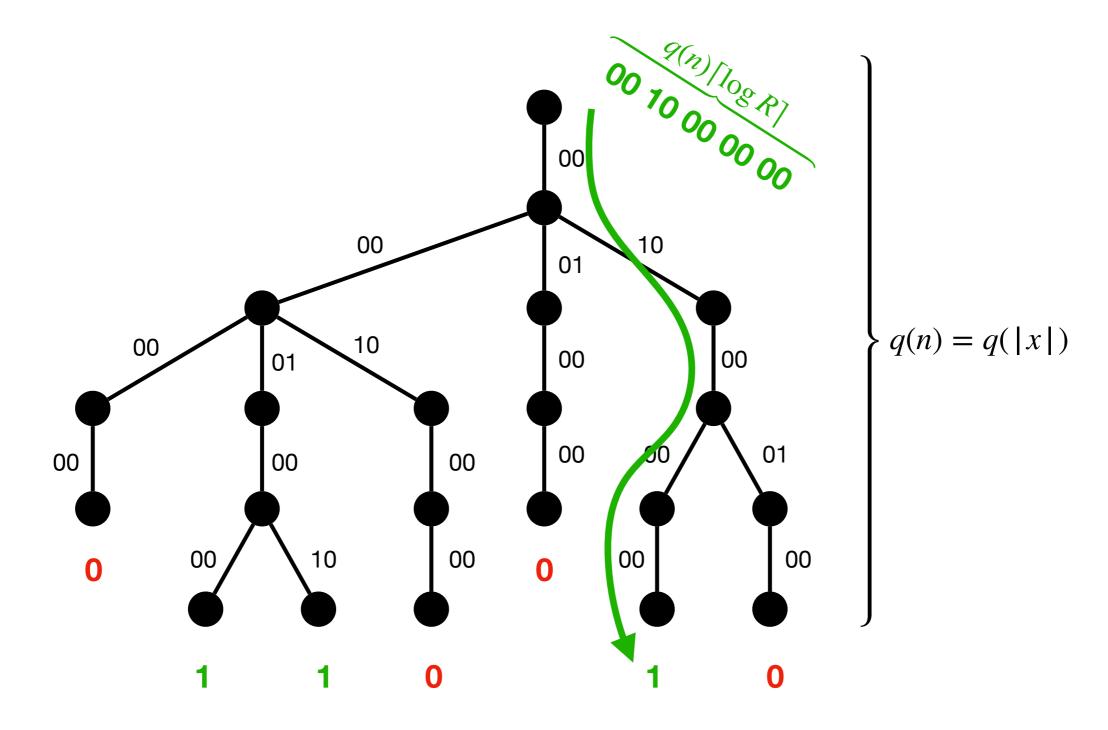




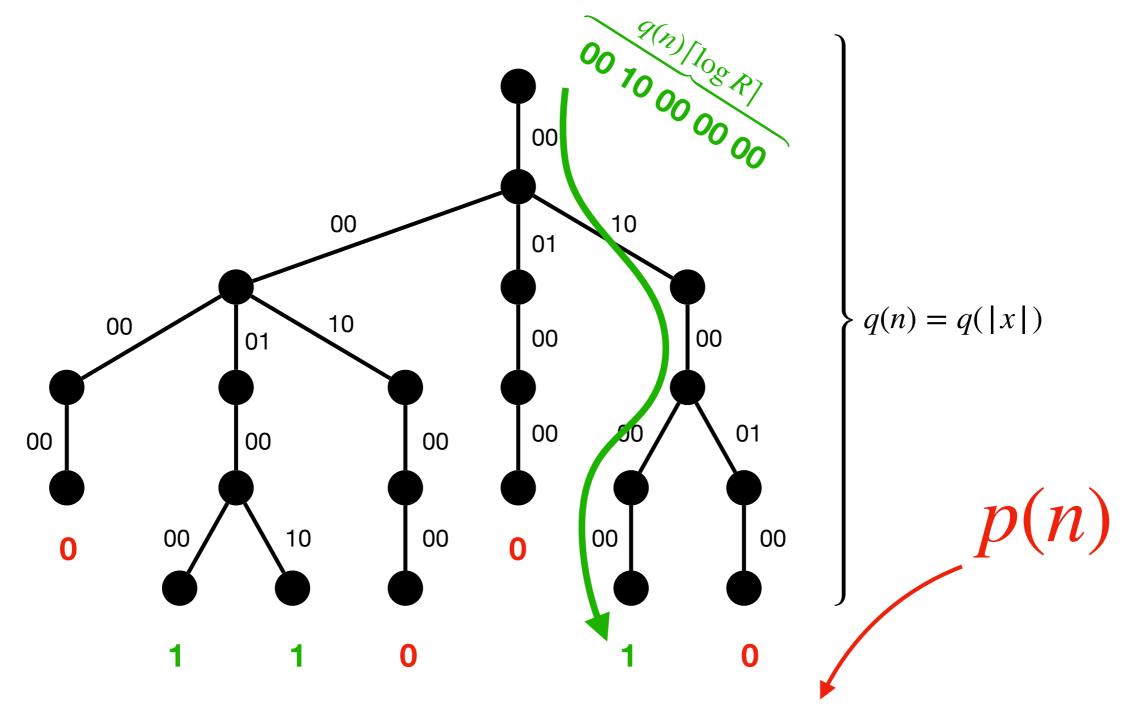








Chaque chemin y est décrit par $q(n) \lceil \log R \rceil$ bits



Chaque chemin y est décrit par $q(n) \lceil \log R \rceil$ bits

Machine déterministe M(x, y)

- Simuler la machine non déterministe N sur l'entrée x
- À chaque étape simulée, choisir la transition indiqué par y
- Comme on connaît le chemin à simuler, on peut faire ça en temps polynomial (déterministe)
- La machine M accepte ssi la machine N a un chemin acceptant

Première implication 👍



• Le langage L est reconnu en temps polynomiale par une machine de Turing non déterministe N



• Il existe une machine de Turing déterministe M qui fonctionne en temps polynomial et un polynôme p(n) tels que

 $x \in L \text{ ssi } \exists y \in \{0,1\}^{p(n)} M(x,y) \text{ accepte}$

Deuxième implication 🚱



• Le langage L est reconnu en temps polynomiale par une machine de Turing non déterministe N

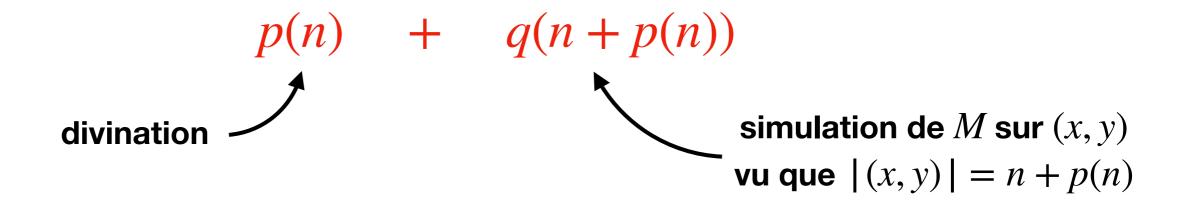


 Il existe une machine de Turing déterministe M qui fonctionne en temps polynomial et un polynôme p(n) tels que

 $x \in L \text{ ssi } \exists y \in \{0,1\}^{p(n)} M(x,y) \text{ accepte}$

Machine non déterministe N(x)

- Deviner un certificat $y \in \{0,1\}^{p(n)}$
- Simuler M(x, y) et accepter ssi cette machine accepte
- Si M fonctionne et temps q(n), sa simulation prend temps



Deuxième implication 👍



• Le langage L est reconnu en temps polynomiale par une machine de Turing non déterministe N



• Il existe une machine de Turing déterministe M qui fonctionne en temps polynomial et un polynôme p(n) tels que

$$x \in L$$
 ssi $\exists y \in \{0,1\}^{p(n)} M(x,y)$ accepte

```
fonction hamiltonien(V, E)
    n := |V|
    perm := tableau(n)
    pour i := 0 à n - 1 faire
        perm[i] := devine(0, ..., n-1)
    si perm contient des sommets répétés alors
        rejeter
    si perm ne contient pas tous les sommets alors
        rejeter
    pour i := 0 à n - 1 faire
        si(perm[i], perm[(i+1) \bmod n]) \notin E alors
            rejeter
    accepter
fin
```

Vérificateurs déterministes

```
fonction vérificateur-hamiltonien(V, E, perm)
n := |V|
\mathbf{si}\ perm\ contient des sommets répétés alors
\mathbf{rejeter}
\mathbf{si}\ perm\ ne contient pas tous les sommets alors
\mathbf{rejeter}
\mathbf{pour}\ i := 0\ \mathbf{\grave{a}}\ n - 1\ \mathbf{faire}
\mathbf{si}\ (perm[i], perm[(i+1)\ \mathrm{mod}\ n]) \not\in E\ \mathbf{alors}
\mathbf{rejeter}
\mathbf{accepter}
fin
```

P vs NP

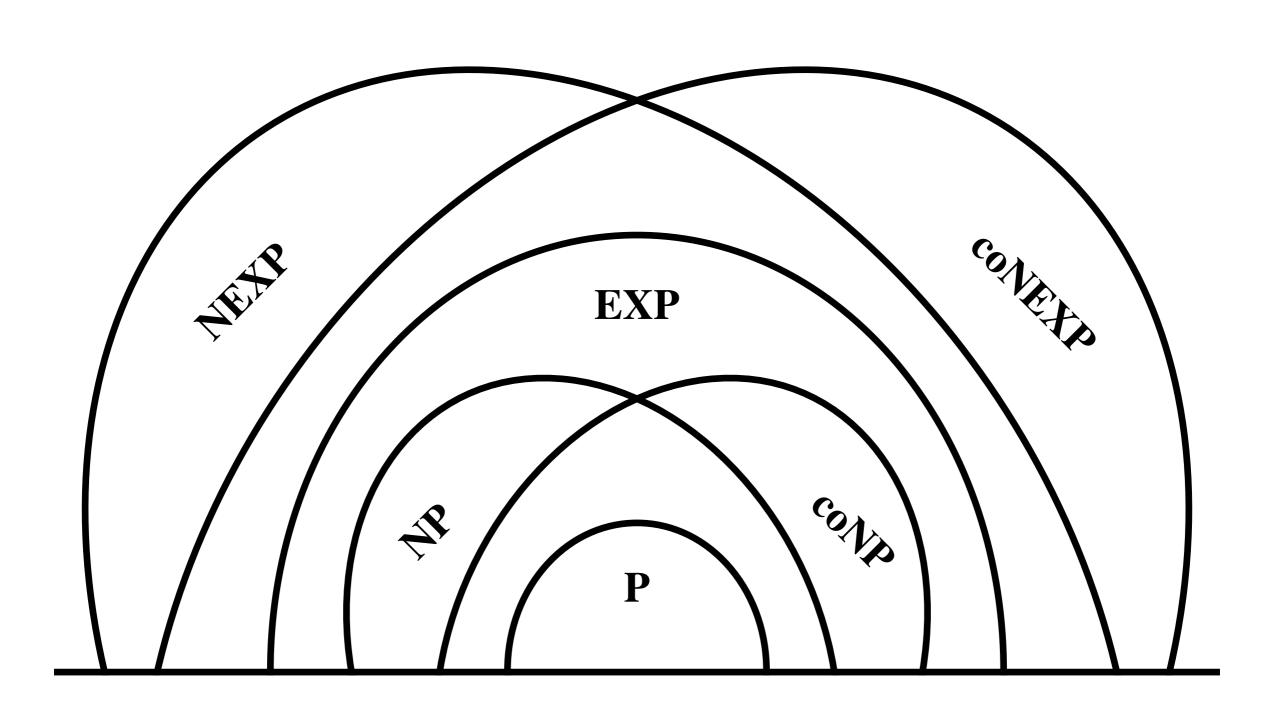
- P est la classe des problèmes faciles à résoudre
- NP est la classe des problèmes avec des solutions faciles à vérifier
- Facile à résoudre implique facile à vérifier, donc $P \subseteq NP$
- On pense que facile à vérifier n'implique nécessairement pas facile à résoudre, donc P ≠ NP
- Mais ça reste un problème ouvert, d'ou le 1000000 \$

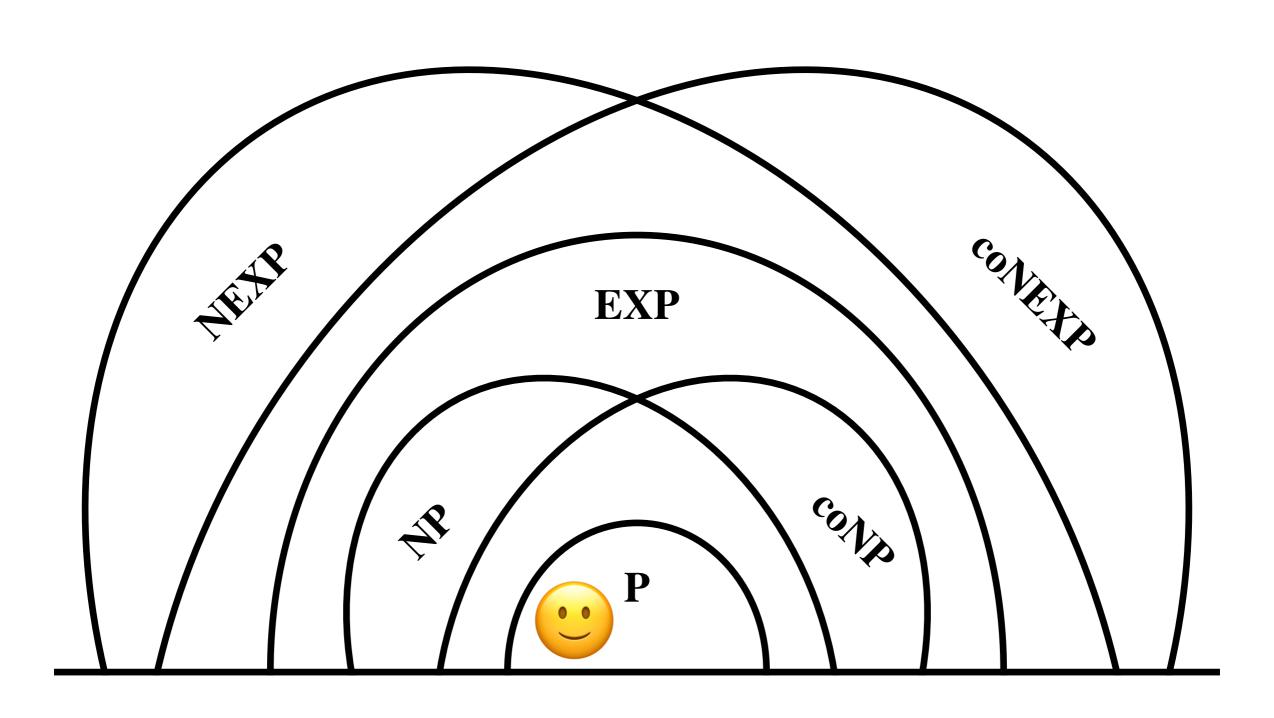
Proposition 2-BA (p. 62) Caractérisation universelle de coNP

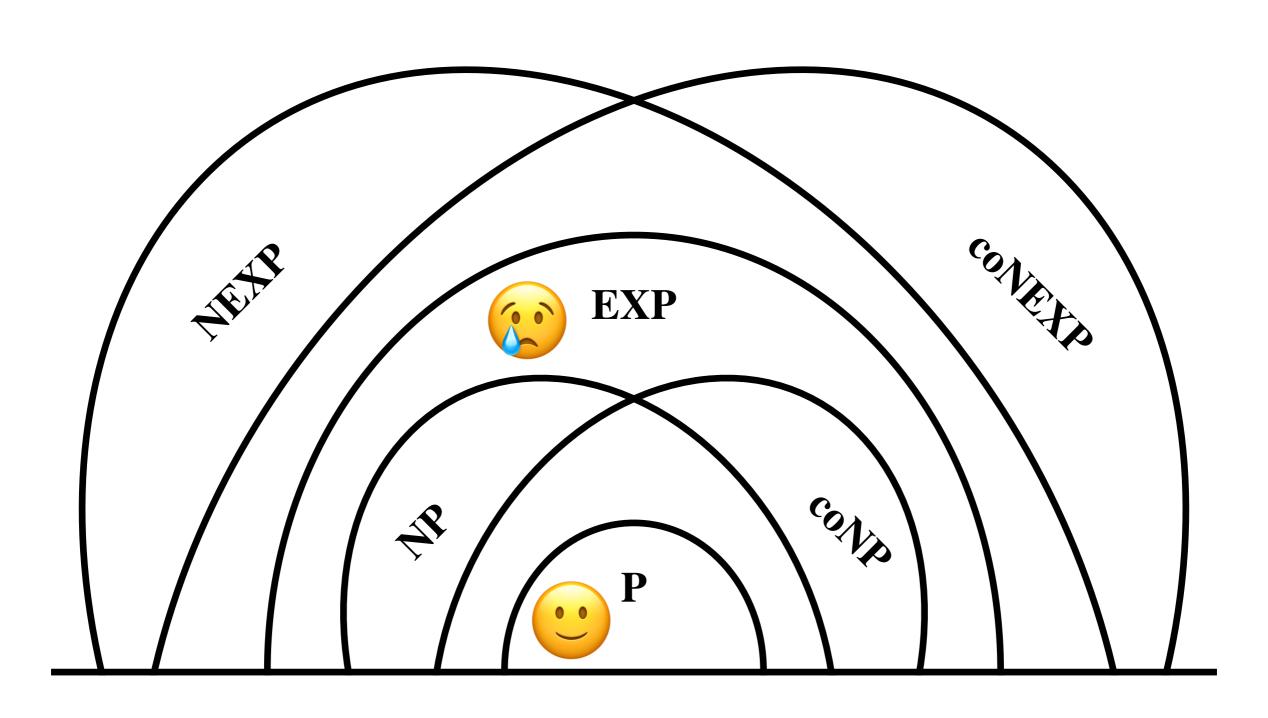
Un langage L appartient à coNP ssi il existe une machine de Turing déterministe M qui fonctionne en temps polynomial et un polynôme p(n) tels que

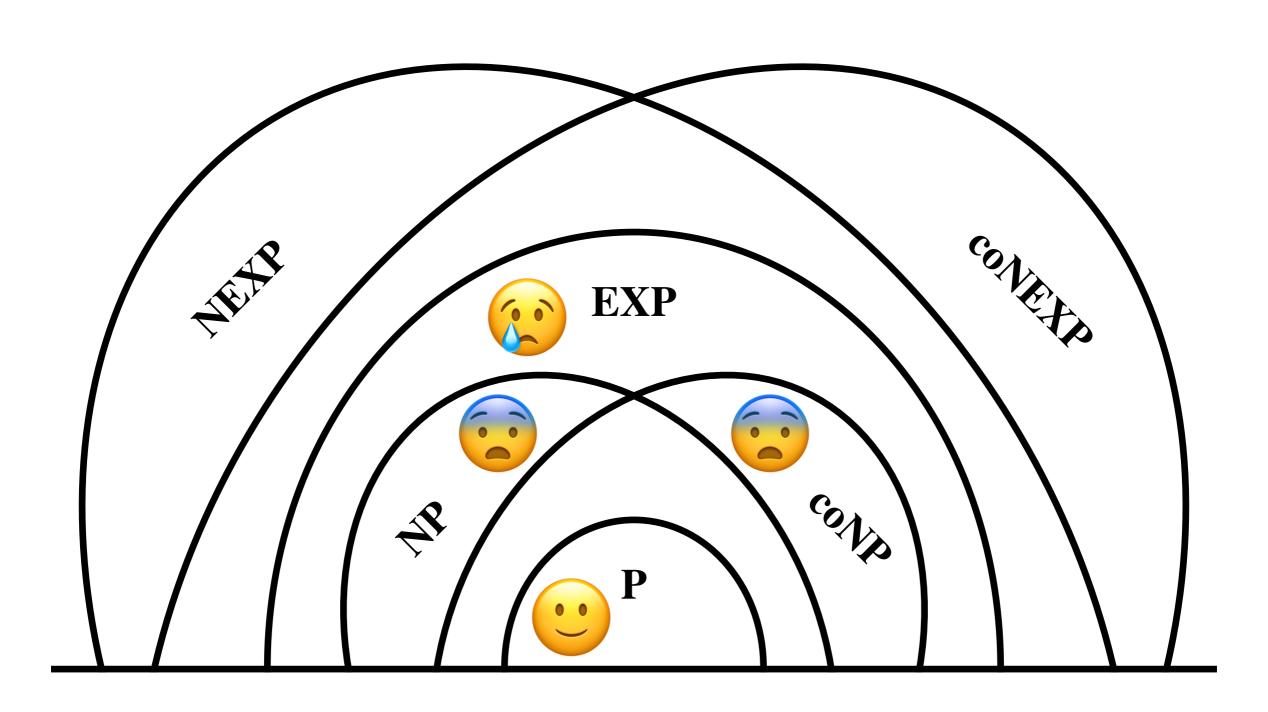
 $x \in L \text{ ssi } \forall y \in \{0,1\}^{p(n)} M(x,y) \text{ accepte}$

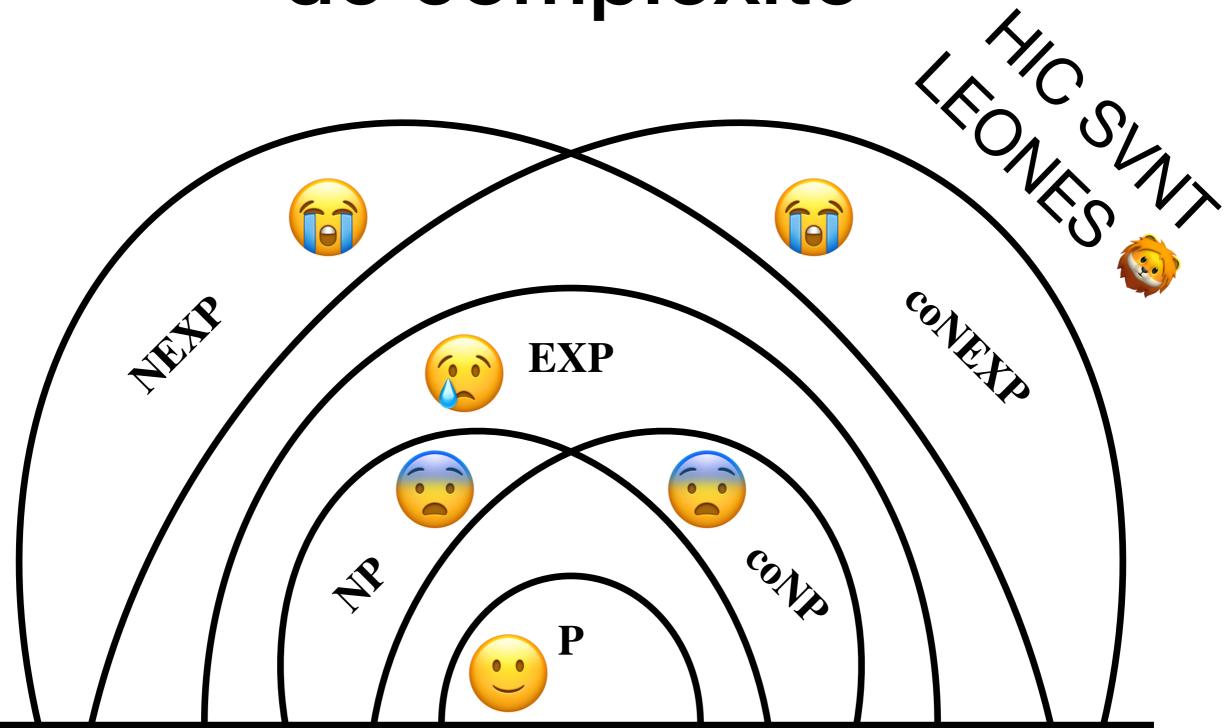
Réductions, ou comment classer les problèmes par difficulté











Ordre de difficulté des problèmes

- On veut classer les problèmes (et pas les algorithmes !) en ordre de difficulté
- C'est quoi la difficulté ?
- On voudrait que ce soit liée de quelque façon au temps de calcul

Ordre de difficulté des problèmes

- Par exemple, $L_1 \leq L_2$ si le meilleur algorithme (ou machine de Turing) pour L_1 est plus rapide du meilleur algorithme pour L_2
- Problème : souvent on ne sait pas quel est l'algorithme meilleur pour un problème !

Alternative : réductions

- On dit que L_1 est plus facile de L_2 si on peut reconnaitre facilement L_1 quand on a un moyen de reconnaitre L_2
- Si c'est le cas, résoudre L_2 nous permet de résoudre L_1 , donc L_1 n'est pas plus difficile que L_2
- Dit autrement, pour résoudre L_1 on se ramène à $L_2 \dots$
- ...ou, plus formellement, L_1 se réduit à L_2

Définition 3-A (p. 64) Réductions (many-one) polynomiales

• Une réduction (many-one) en temps polynomial d'un problème L_1 (sur l'alphabet Σ_1) à un problème L_2 (sur l'alphabet Σ_2) est une fonction $f\colon \Sigma_1^\star\to \Sigma_2^\star$ calculable en temps polynomial telle que

$$\forall x \in \Sigma_1^* \quad x \in L_1 \iff f(x) \in L_2$$

• Si une telle f existe, on dit que L_1 se réduit à L_2 (via f) et on notera $L_1 \leq_{\mathrm{m}}^{\mathbf{P}} L_2$ (ou parfois, en bref, $L_1 \leq L_2$)

Lemme 3-G (p. 66) $\leq_{\rm m}^{\rm P}$ (pré-)ordonne les langages

- \leq est réflexive : $L_1 \leq L_1$ via l'identité $f \colon \Sigma_1^\star \to \Sigma_1^\star$, qui évidemment est calculable en temps polynomial
- \leq est transitive : soit $L_1 \leq L_2$ via $f\colon \Sigma_1^\star \to \Sigma_2^\star$ et $L_2 \leq L_3$ via $g\colon \Sigma_2^\star \to \Sigma_3^\star$
- alors $x \in L_1 \iff f(x) \in L_2 \text{ et } f(x) \in L_2 \iff g(f(x)) \in L_3$, donc $x \in L_1 \iff g(f(x)) \in L_3$
- si f est calculable en temps polynomial p(n) alors $f(x) \le p(|x|) = p(n)$
- si g est calculable en temps polynomial q(n), alors la fonction composée $g \circ f$ est calculable en temps polynomial O(p(n) + q(p(n)))

Definition 3-H (p. 66) Problèmes equivalents

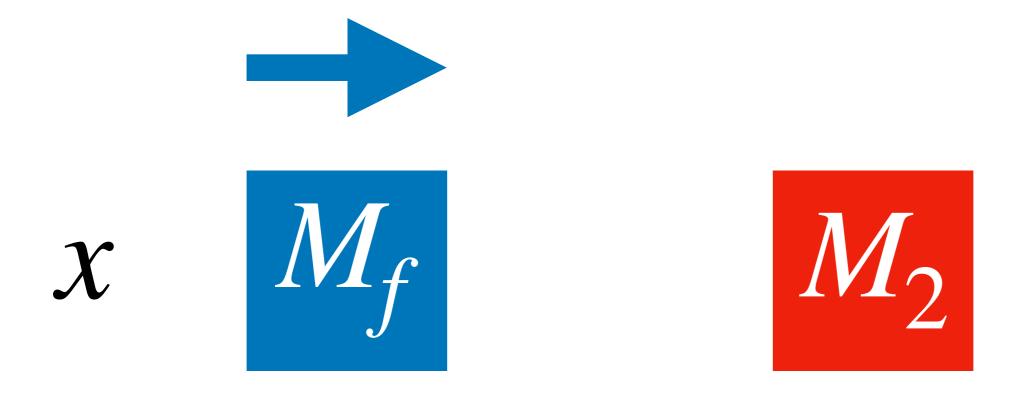
- Si $L_1 \leq^\mathbf{P}_{\mathbf{m}} L_2$ et $L_2 \leq^\mathbf{P}_{\mathbf{m}} L_1$ alors on écrit $L_1 \equiv^\mathbf{P}_{\mathbf{m}} L_2$ (parfois, en bref, $L_1 \equiv L_2$)
- On dit que les problèmes L_1 et L_2 sont equivalents pour les reductions (many-one) polynomiales
- Par exemple, on a toujours $L_1 \equiv L_1$

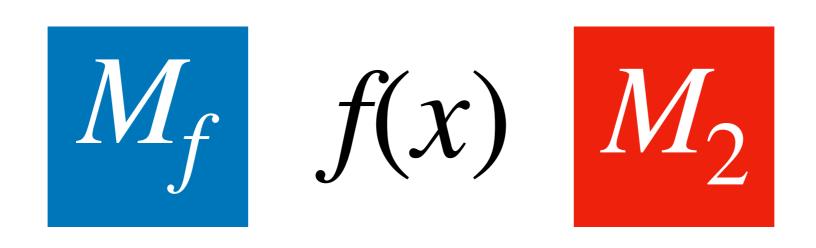
 \mathcal{X}

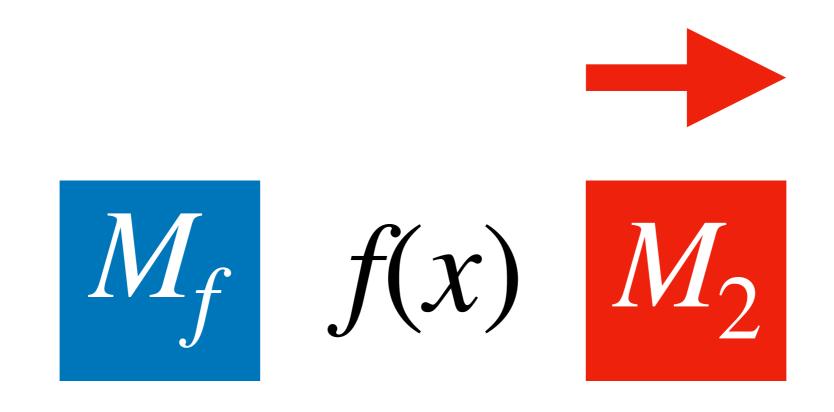
















oui





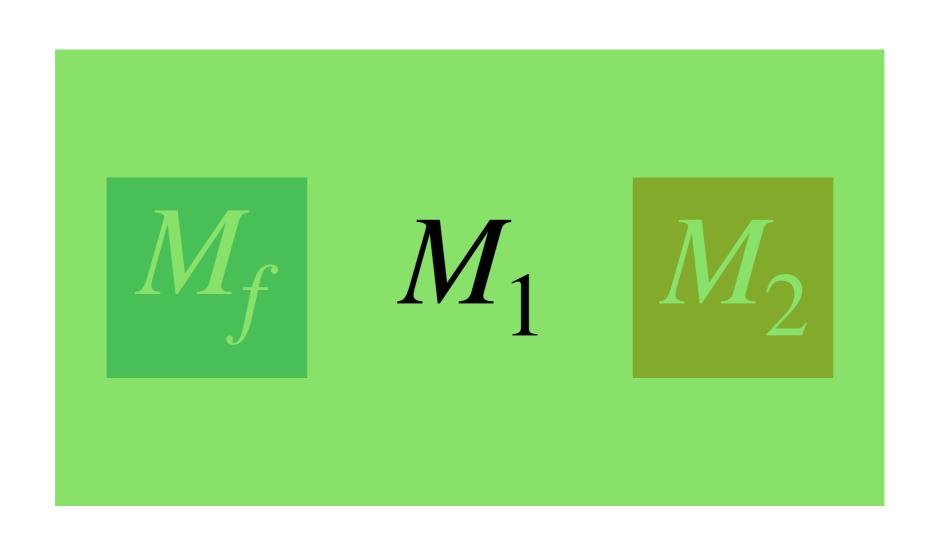


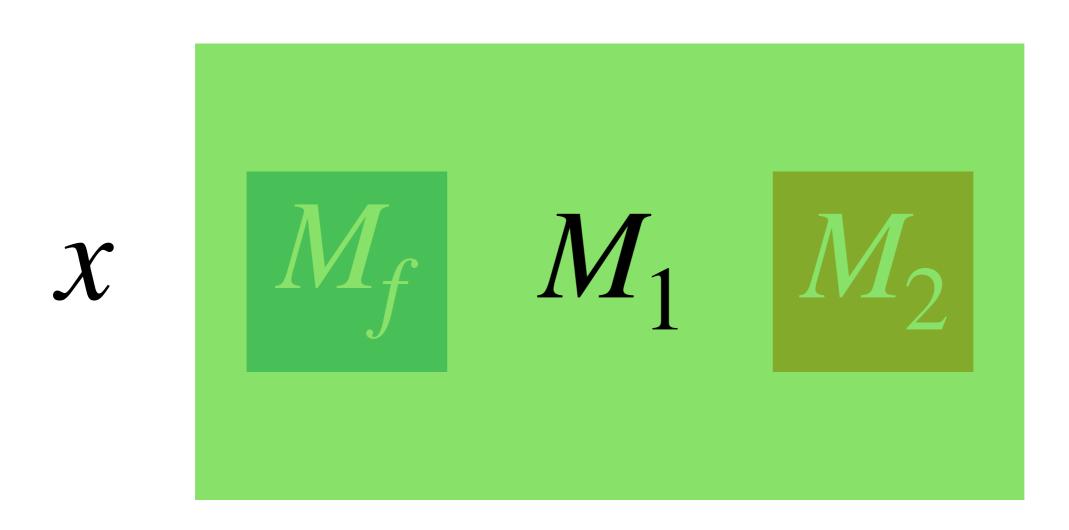


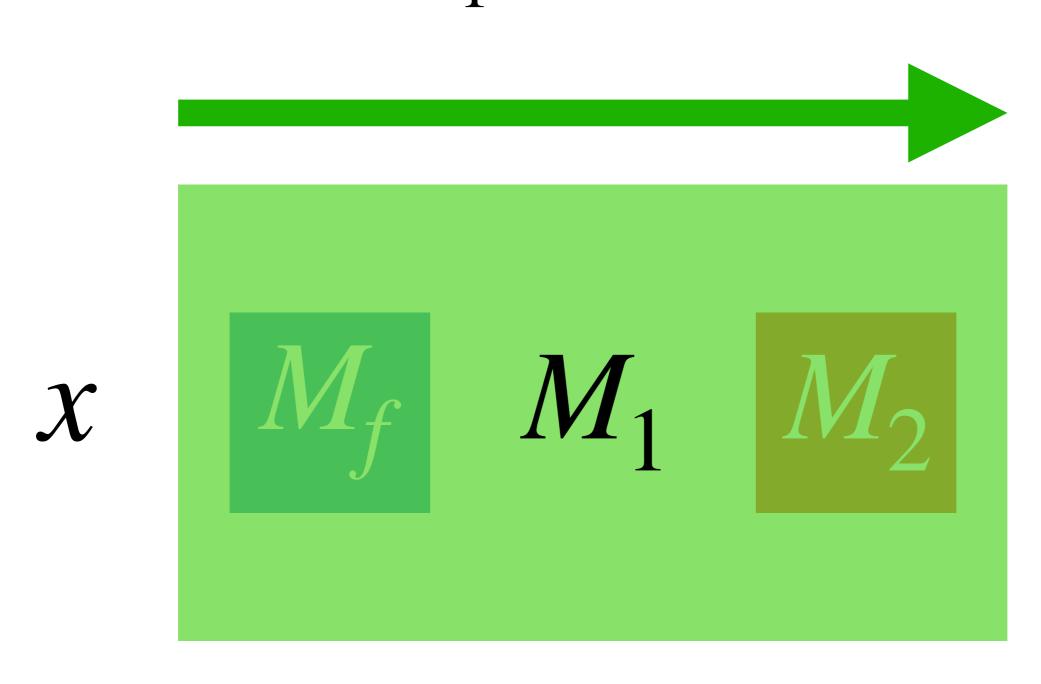
$$\forall x \in \Sigma_1^* \quad x \in L_1 \iff f(x) \in L_2$$

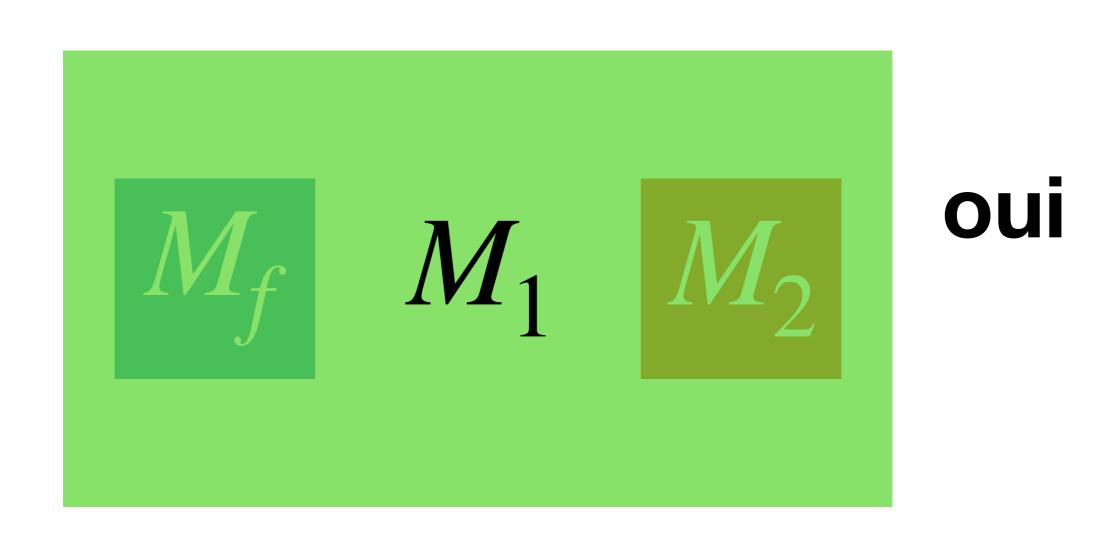


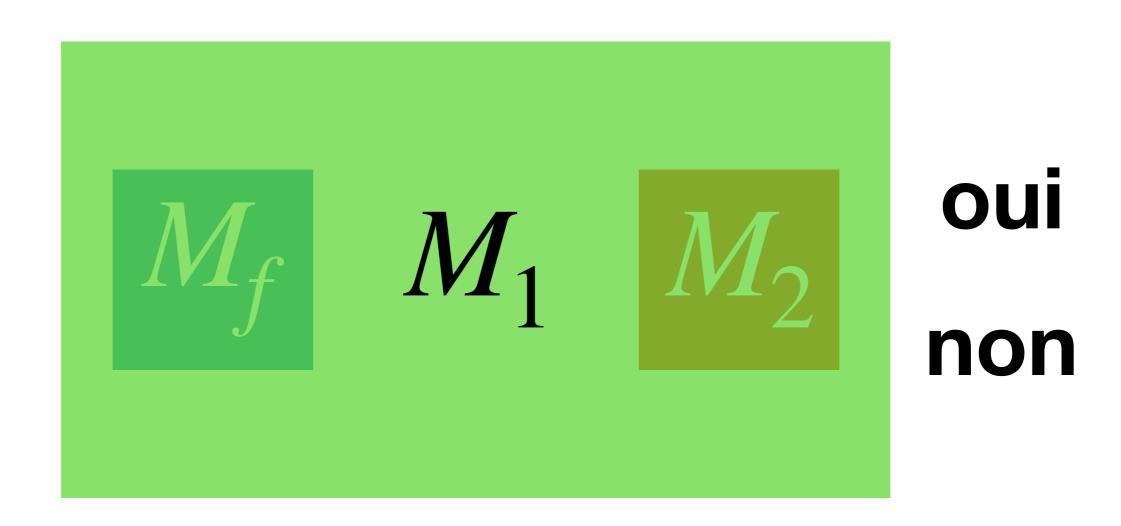












Proposition 3-C (p. 64) Pest close pour ≤

Si $L_2 \in \mathbf{P}$ et $L_1 \le L_2$, alors $L_1 \in \mathbf{P}$

- Soit f la fonction de réduction de L_1 à L_2 en temps polynomial p(n), et soit M_2 une machine déterministe qui reconnaît L_2 en temps polynomial q(n)
- Alors le suivant est un algorithme déterministe pour L_1 : calculer y=f(x) et retourner le résultat de $M_2(y)$
- Ça prend temps p(n) pour calculer f et q(p(n)) pour simuler M_2 sur y=f(x), donc temps polynomial, donc $L_1\in {\bf P}$

Proposition 3-C (p. 64) P est close pour ≤

Ça veut dire que que si L_2 est efficacement resoluble et $L_1 \leq L_2$, c'est-à-dire que L_1 est plus simple que L_2 , alors L_1 est aussi efficacement resoluble, conformément à l'intuition

Proposition 3-C (p. 64) NP est close pour ≤

Si $L_2 \in \mathbb{NP}$ et $L_1 \leq L_2$, alors $L_1 \in \mathbb{NP}$

- Soit f la fonction de réduction de L_1 à L_2 en temps polynomial p(n), et soit M_2 une machine non déterministe qui reconnaît L_2 en temps polynomial q(n)
- Alors le suivant est un algorithme non déterministe pour L_1 : calculer y=f(x) et retourner le résultat de $M_2(y)$
- Ça prend temps p(n) pour calculer f et q(p(n)) pour simuler M_2 sur y=f(x), donc temps polynomial, donc $L_1\in \mathbf{NP}$

Proposition 3-C (p. 64) NP est close pour ≤

Ça veut dire que que si L_2 est efficacement verifiable et $L_1 \leq L_2$, c'est-à-dire que L_1 est plus simple que L_2 , alors L_1 est aussi efficacement verifiable, conformément à l'intuition

Exemple 3-I (p. 66) Une réduction

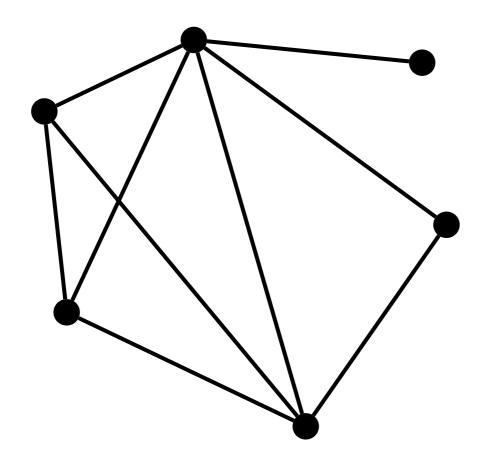
Problème CLIQUE

- Entrée : un graphe non orienté G et un entier k
- Question : G a-t-il une clique de taille k?

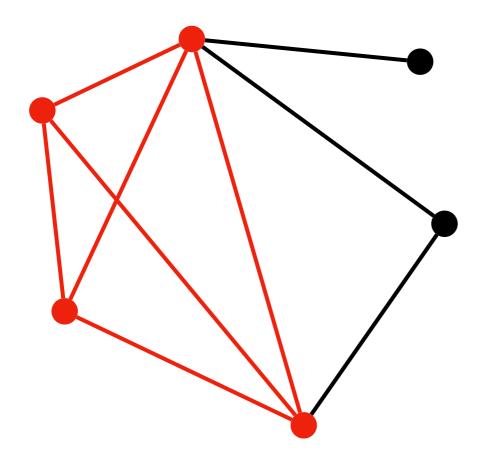
Problème ENSEMBLE-INDÉPENDANT

- Entrée : un graphe non orienté G et un entier k
- Question : existe-t-il un ensemble de k sommets indépendants dans G, c'est-à-dire tous non reliés deux à deux ?

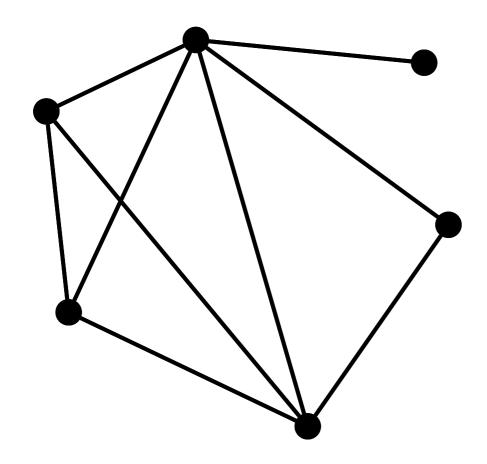
$$G = (V, E)$$



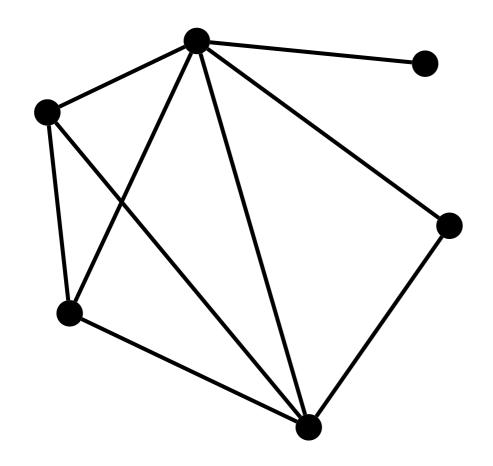
$$G = (V, E)$$

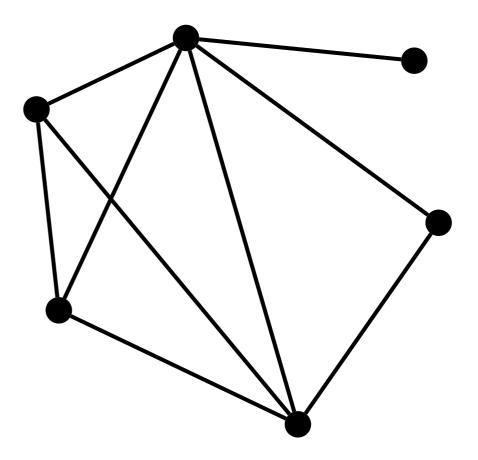


$$G = (V, E)$$

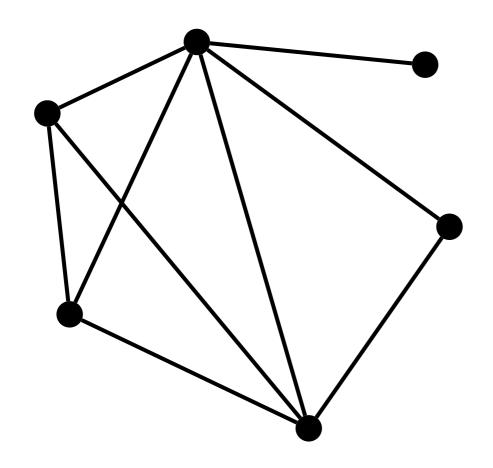


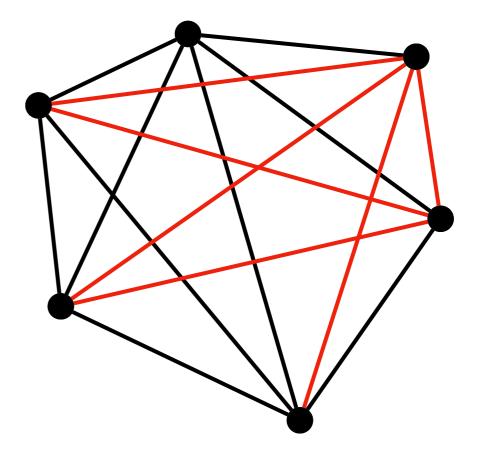
$$G = (V, E)$$



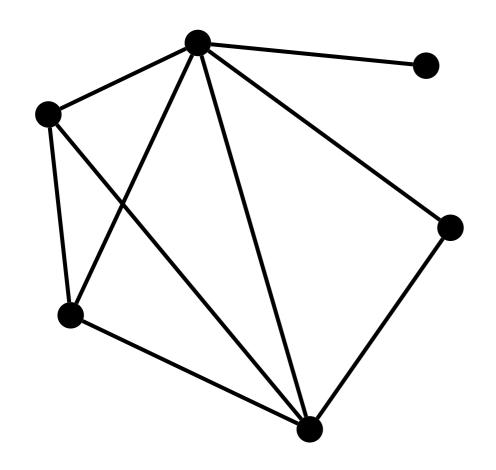


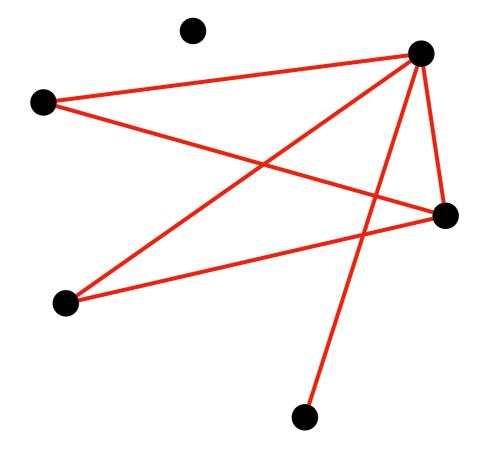
$$G = (V, E)$$





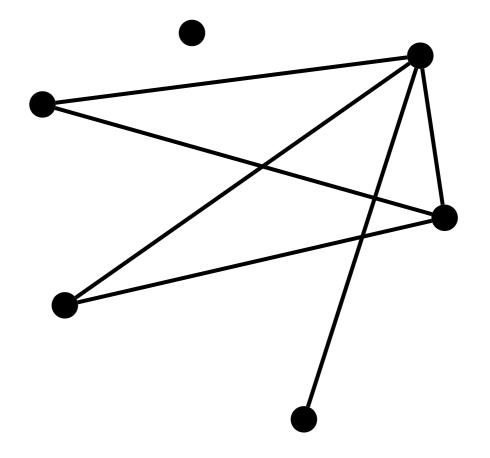
$$G = (V, E)$$





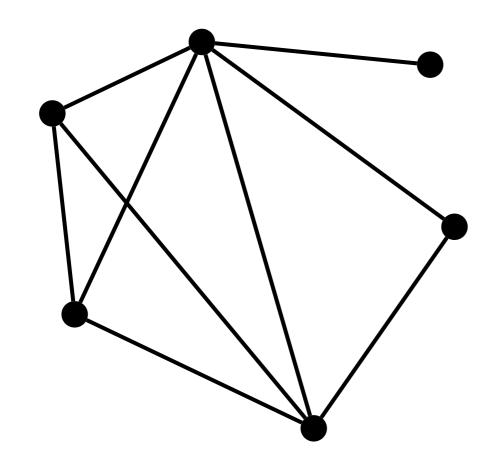
$$G = (V, E)$$

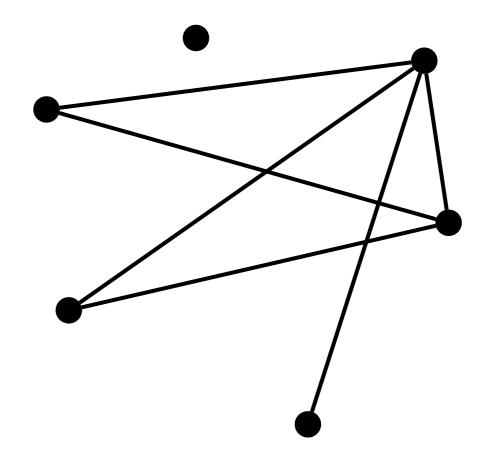
$$\overline{G} = (V, V^2 - E)$$



$$G = (V, E)$$

$$\overline{G} = (V, V^2 - E)$$

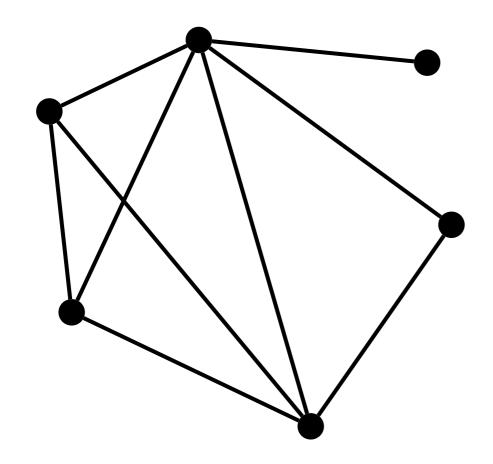


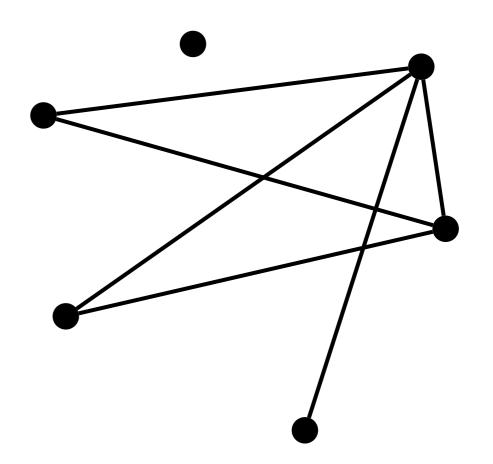


a une clique de taille k

$$G = (V, E)$$

$$\overline{G} = (V, V^2 - E)$$



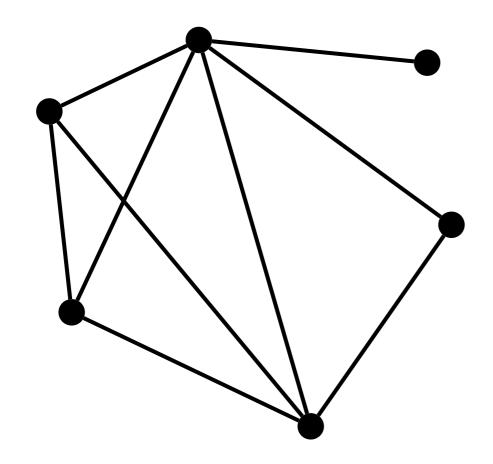


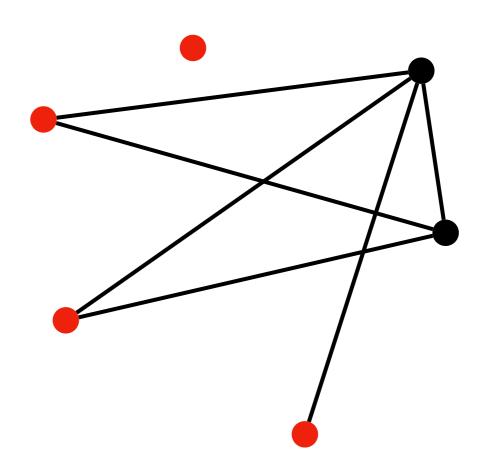
a une clique de taille $k \iff$ a un ens. indép. de taille k

CLIQUE vs ENS-INDÉP

$$G = (V, E)$$

$$\overline{G} = (V, V^2 - E)$$





a une clique de taille $k \iff$ a un ens. indép. de taille k

CLIQUE ENS-INDÉP

- Supposons que CLIQUE et ENS-INDÉP sont définis sur le même alphabet Σ (raisonnable, c'est toujours des graphes !)
- La fonction $f: \Sigma^{\star} \to \Sigma^{\star}$ définie par $f(V, E) = (V, V^2 E)$ est calculable en temps polynomial
- (V,E) a une clique de taille k ssi f(V,E) a un ensemble indépendant de taille k
- Donc $(V, E) \in CLIQUE iff f(V, E) \in ENS-INDÉP$

Mais aussi ENS-INDÉP ≤ CLIQUE!

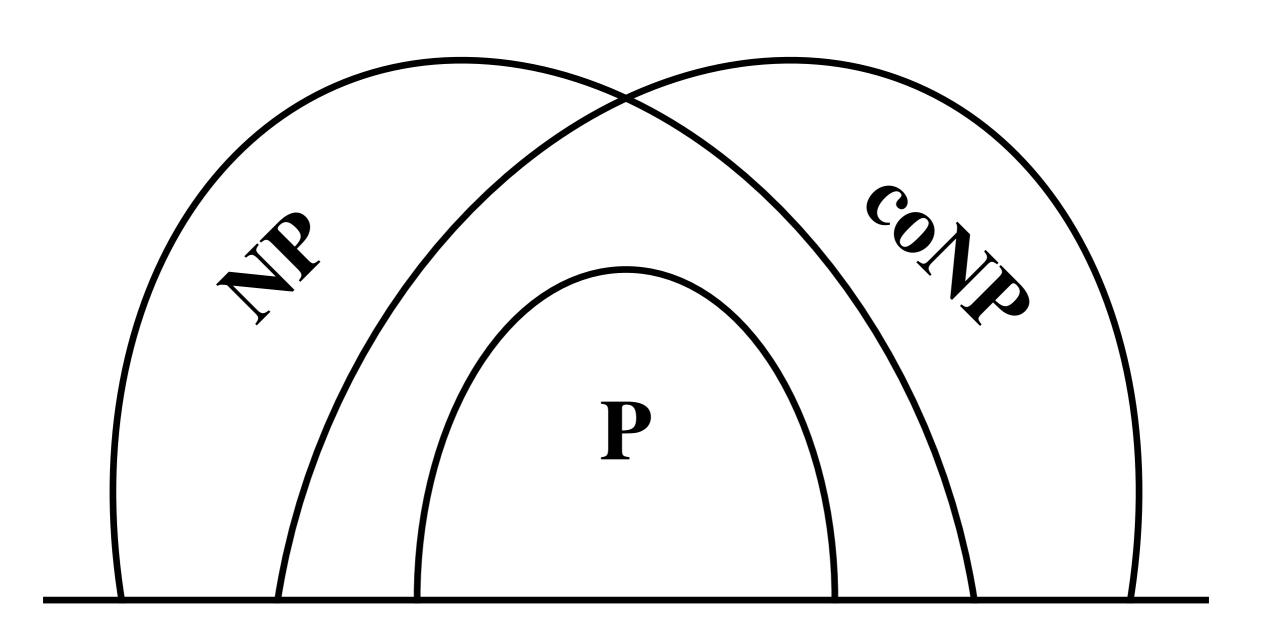
- On utilise la même fonction $f \colon \Sigma^{\star} \to \Sigma^{\star}$ définie par $f(V,E) = (V,V^2-E)$, toujours calculable en temps polynomial*
- (V, E) a un ensemble indépendant de taille k ssi f(V, E) a une clique de taille k
- Donc $(V, E) \in \text{ENS-IND\'EP}$ iff $f(V, E) \in \text{CLIQUE}$

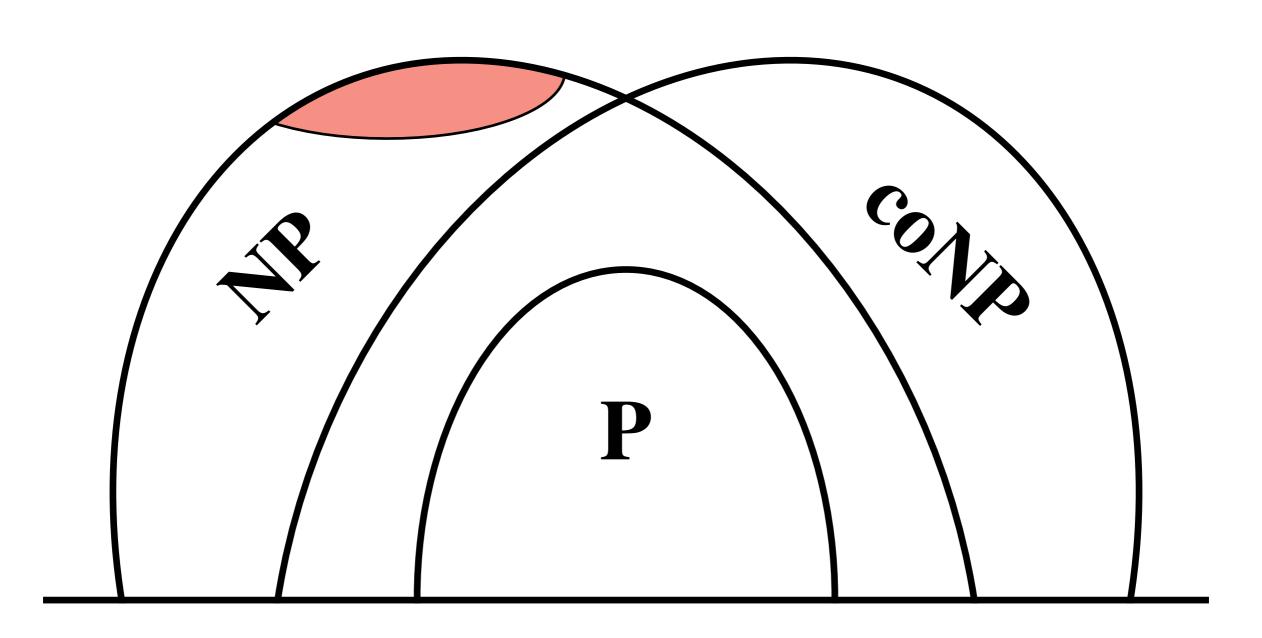
^{*} C'est un cas exceptionnel! Normalement il faut changer de fonction

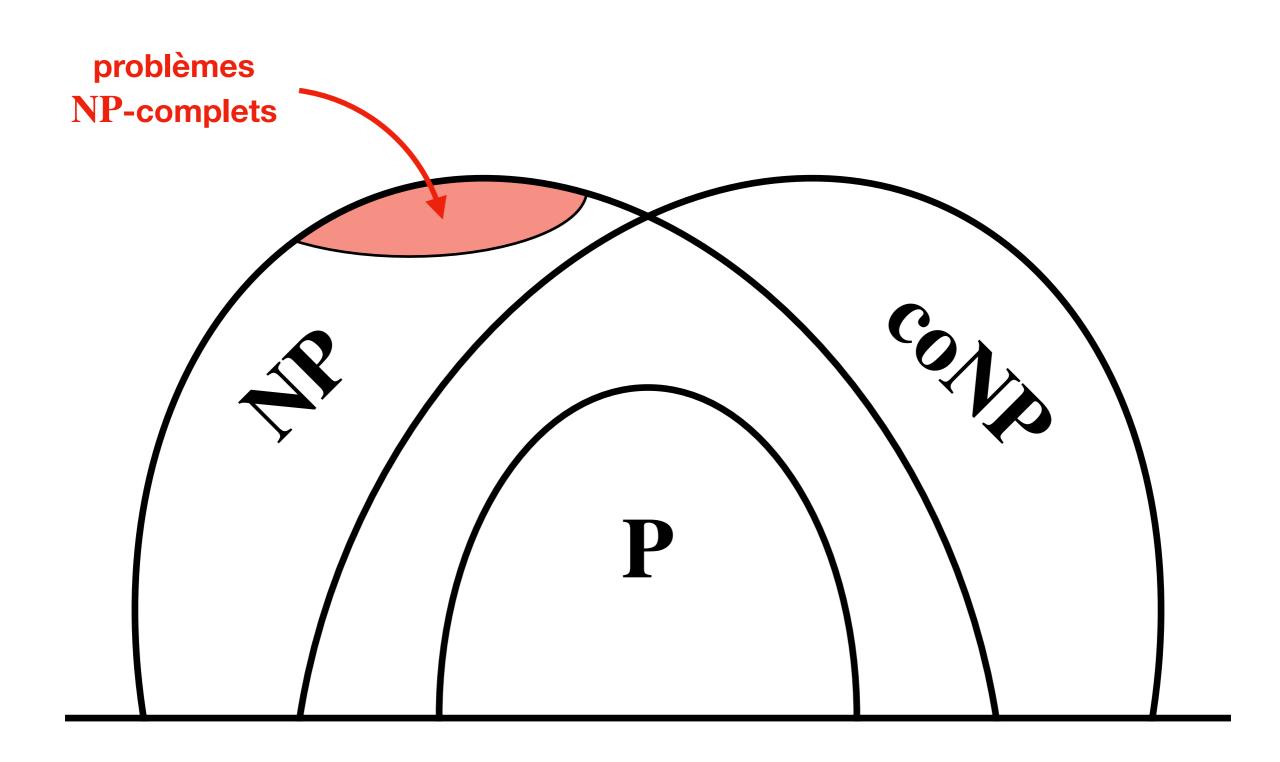
ENS-INDÉP = CLIQUE

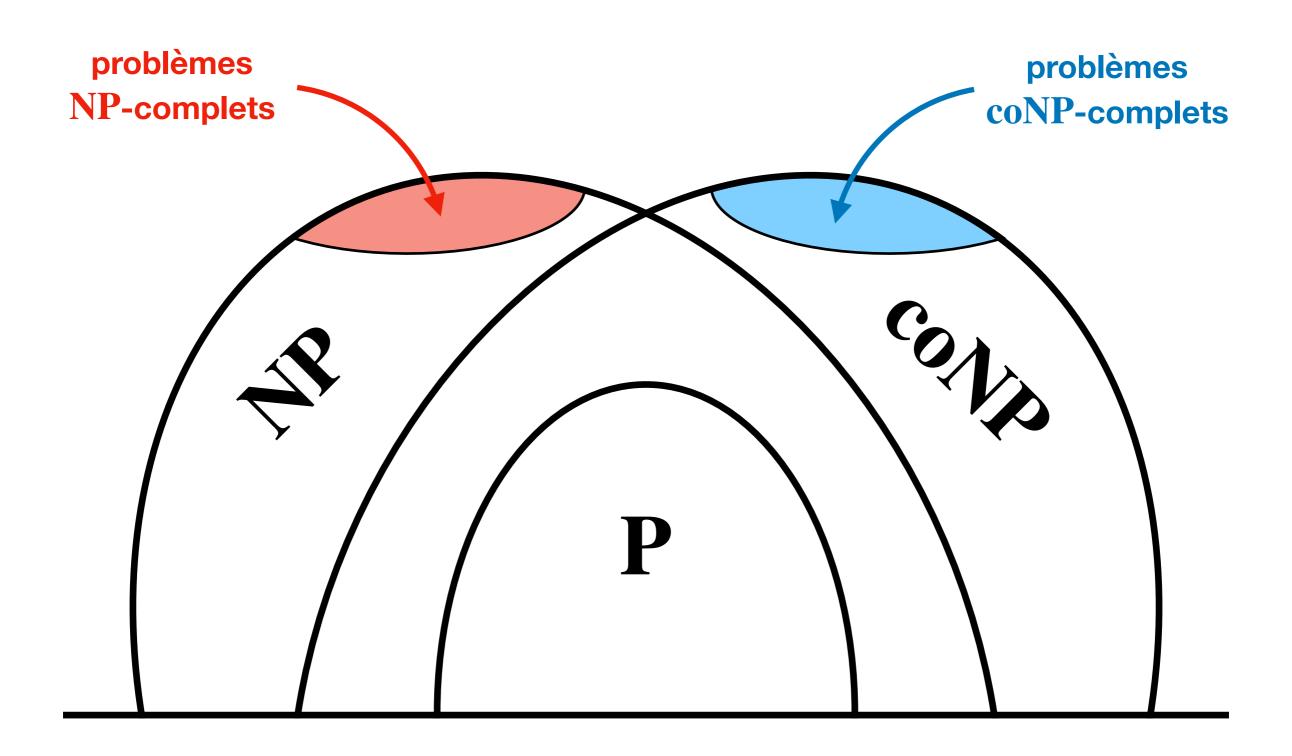
- On sait que CLIQUE \in **NP** (exercice du TD5)
- Puisque ENS-INDÉP ≤ CLIQUE, on a ENS-INDÉP ∈ NP, parce que NP est clos pour ≤
- Si on découvrait que CLIQUE $\in \mathbf{P}$, on aurait aussi ENS-INDÉP $\in \mathbf{P}$, parce que \mathbf{P} est aussi clos par \leq
- Même chose si on découvrait que ENS-INDÉP $\in \mathbf{P}$: ça impliquerait CLIQUE $\in \mathbf{P}$

Complétude, ou les problèmes les plus difficiles du monde









Definition 3-J (p. 67) Difficulté et complétude

Soit L un problème et $\mathscr C$ une classe de complexité

- On dit que L est $\mathscr C$ -difficile (ou $\mathscr C$ -dur) si pour tout problème $L' \in \mathscr C$ on a $L' \le L$
- On dit que L est $\mathscr C$ -complet s'il est $\mathscr C$ -difficile et en plus on a $L \in \mathscr C$

Difficulté et complétude

- Les definitions sont très fortes : il faut que tous les problèmes de $\mathscr C$ se réduisent à L !
- À priori c'est n'est même pas évident qu'il existent des problèmes durs ou complets pour une classe...

P a (beaucoup de) problèmes complets

- Tout problème $L\in \mathbf{P}$ non trivial (c'est-à-dire, $L\neq\varnothing$ et $L\neq\Sigma^\star$) est \mathbf{P} -complet pour les reductions en temps polynomial
- Ça veut dire que cette notion de complétude n'est pas très intéressant pour ${f P}_{\cdots}$

Demonstration

- Soit $L \in \mathbf{P}$ avec $L \neq \emptyset$ et $L \neq \Sigma^*$
- Alors il existe $a \in L$ et aussi $b \notin L$

• Soit
$$L' \in \mathbf{P}$$
 et soit $f(x) = \begin{cases} a & \text{si } x \in L' \\ b & \text{si } x \notin L' \end{cases}$

- Comme $L' \in \mathbf{P}$, la fonction f est calculable en temps polynomial
- Mais aussi $f(x) = a \in L$ ssi $x \in L'$, donc $L' \leq L$