

## Proposta de solució al problema 1

- (a) Notem que  $n \log(n^2) = 2n \log n$ , i per tant, aquest funció té el mateix grau de creixement que  $n \log n$ . De fet, aquestes dues són les que tenen menor grau de creixement, seguides per  $n(\log n)^2$  i posteriorment per  $n^2$ .

Tot i que no se'ns demanava la justificació, l'adjuntem:

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{n \log n}{n(\log n)^2} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{1}{\log n} = 0$$

Per tant,  $n \log n$  és menor asimptòticament parlant.

De forma similar:

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{n(\log n)^2}{n^2} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{(\log n)^2}{n} = 0$$

- (b) Sabem que, o bé tots els problemes NP-complets pertanyen a  $P$  o cap d'ells hi pertany. No obstant, no se sap quina de les dues situacions és la correcta. Per tant, no sabem si l'afirmació que ens fan és certa o falsa.

Si fos certa, necessàriament tots els problemes NP-complets pertanyerien a  $P$ . Si fos falsa, cap d'ells ho faria.

- (c) Ens fixem que quan no estem al cas base el primer bucle s'executa  $a$  vegades, on a cada volta es fa una crida recursiva de mida la meitat. En acabar el primer bucle, passem a fer un treball (els dos bucles ennierats) que té cost  $\sum_{i=1}^{n-1} \Theta(i)$ , que equival a  $\Theta(n^2/2)$  i per tant  $\Theta(n^2)$ . Així doncs, el cost d'aquesta funció recursiva es pot descriure per:

$$T(n) = a \cdot T(n/2) + \Theta(n^2)$$

d'on identifiquem  $b = 2$ ,  $k = 2$  i  $\alpha = \log_2 a$ . Aplicant el teorema mestre de recurrències divisores podem afirmar que

- Si  $a < 4$ , aleshores  $\alpha < k$  i per tant,  $T(n) \in \Theta(n^2)$
- Si  $a = 4$ , aleshores  $\alpha = k$  i per tant,  $T(n) \in \Theta(n^2 \log n)$
- Si  $a > 4$ , aleshores  $\alpha > k$ , i per tant,  $T(n) \in \Theta(n^{\log_2 a})$

## Proposta de solució al problema 2

```
(a) bool is_stable (const signed_graph& G, int u, vector<int>& team) {
    for (auto& e : G[u]) {
        int e_t = expected_team(team[u], e.sign);
        if (team[e.target] != noTeam and team[e.target] != e_t) return false;
        if (team[e.target] == noTeam) {
            team[e.target] = e_t;
            if (not is_stable (G, e.target, team)) return false;
        }
    }
    return true;
}
```

- (b) Ho podem fer perquè si existeix una manera correcta de dividir els vèrtexs en equips  $A$  i  $B$ , aleshores segur que existeix una manera correcta on el vèrtex  $0$  va a l'equip  $A$ . Només cal adonar-se que, donada una solució on  $0$  va a l'equip  $B$ , si canviem l'equip de tots els vèrtexs, obtindrem una solució correcta on  $0$  va a l'equip  $A$ .

### Proposta de solució al problema 3

- (a) Dissenyarem una funció recursiva `canals(int l, int r)` que escriurà un conjunt vàlid de canals de transmissió per als treballadors  $\{l, l+1, \dots, r-1, r\}$ . Si  $l = r$  només hi ha un treballador i per tant no cal cap canal.

En cas contrari, prenem  $m$  el punt mig entre  $l$  i  $r$ , i considerem  $n = r - l + 1$ . Això ens parteix els treballadors en dues meitats d'aproximadament  $n/2$  elements. Primer escriurem, amb una crida recursiva, tots els canals necessaris per comunicar els treballadors  $\{l, l+1, \dots, m-1\}$  i a continuació, amb una altra crida recursiva, els canals necessaris per comunicar els treballadors  $\{m+1, m+2, \dots, r\}$ . Fixem-nos que les úniques comunicacions que ens falten són d'entre treballadors de meitats diferents (i també d'entre treballadors de l'esquerra cap a  $m$ ). Per tal de comunicar les dues meitats, crearem els canals següents:

- $l \rightarrow m, l+1 \rightarrow m, \dots, m-1 \rightarrow m$
- $m \rightarrow m+1, m \rightarrow m+2, \dots, m \rightarrow r-1, m \rightarrow r$

Intuïtivament,  $m$  és l'intermediari per les comunicacions entre treballadors de l'esquerra i treballadors de la dreta. Notem, a més, que hem creat exactament  $n - 1$  canals addicionals.

Adjuntem codi per més concreció, tot i que no es demanava.

```
void canals (int l, int r) {
    if (l ≥ r) return;
    else {
        int m = (l+r)/2;
        canals(l, m-1);
        canals(m+1, r);
        for (int k = l; k < m; ++k)
            cout << k << " → " << m << endl;
        for (int k = m+1; k ≤ r; ++k)
            cout << m << " → " << k << endl;
    }
}

int main() {
    int n; cin >> n;
    canals(1, n);
}
```

- (b) Fixem-nos que el nombre de canals que crea la nostra funció es pot descriure per la recurrència:

$$C(n) = 2C(n/2) + \Theta(n)$$

que, pel teorema mestre de recurrències divisores té solució  $C(n) \in \Theta(n \log n)$ .

#### **Proposta de solució al problema 4**

- (a) Construïrem una instància de  $2SAT$  que serà la conjunció de les següents clàusules:

- Per a cada  $i \in V$ , una clàusula  $p_i$ .
- Per a cada  $i \in N$ , una clàusula  $\neg p_i$ .
- Per a cada  $(i, j) \in I$ , una clàusula  $\neg p_i \vee \neg p_j$ .
- Per a cada  $(i, j) \in R$ , una clàusula  $\neg p_i \vee p_j$ .

- (b) Com que hem construït una reducció polinòmica del problema dels equipaments cap a  $2SAT$ , i sabem que  $2SAT$  és un problema que es pot resoldre en temps polinòmic, aleshores podem concloure que el problema dels equipaments també es pot resoldre en temps polinòmic.

Tot i que no es demanava, remarquem que l'algorisme polinòmic pot consistir en calcular primer la reducció de l'apartat anterior i aplicar un algorisme polinòmic per  $2SAT$  sobre la fórmula resultant.