

## Analiza Algoritmilor

### Tema 4 - Implementarea unei Reduceri Polinomiale

Termen de predare: **5 Ianuarie 2016** (100% punctaj)

**12 Ianuarie 2016** (60% punctaj)

Ultima actualizare: *20.12.2015*

# 1 Introducere

O *reducere Turing*  $A \leq_T B$ , unde  $A$  și  $B$  sunt probleme, ne spune că  $B$  este *cel puțin la fel de grea* ca  $A$ , sau, cu alte cuvinte, dacă putem rezolva  $B$  atunci putem rezolva și  $A$  folosind o transformare *calculabilă*  $T$ .

O *reducere polinomială* [1]  $A \leq_p B$ , adaugă o constrângere la definiția de mai sus: transformarea  $T$  a unei instanțe a problemei  $A$  într-o instanță a problemei  $B$  poate fi calculată în timp polinomial ( $\exists c \in \mathbb{N}, T = O(n^c)$ ).

Ne propunem ilustrarea unei astfel de reduceri polinomiale prin implementarea transformării  $T$ , adică proiectarea și implementarea unui algoritm care transformă instanța  $in_A$  a problemei  $A$ , într-o instanță  $in_B = T(in_A)$  a problemei  $B$ , a.î.  $A(in_A) = B(in_B)$ , pentru orice  $in_A$ .

**Notă:** Ultima egalitate din paragraful de mai sus este ceea ce face ca transformarea să fie **corectă**.

# 2 Hamiltonian Path & SAT

Un *lanț hamiltonian* [2] într-un graf neorientat  $G = (V, E)$  este un lanț care vizitează fiecare nod *exact* o dată. Formal, un lanț hamiltonian poate fi exprimat ca o permutare  $\pi$  a mulțimii  $\{1, 2, \dots, n\}$ , a.î:

- $\pi(i) = j \iff$  al  $i$ -lea nod vizitat este nodul  $j$
- $(\pi(i), \pi(i+1)) \in E$  for  $i = 1, \dots, n-1$

Problema de decizie **HP** se enunță astfel:

*Are graful  $G$  un lanț hamiltonian?*

Reamintim problema de decizie **SAT** [3]:

*Dându-se o expresie booleană  $\varphi$ , există o interpretare  $I$  astfel încât  $I \models \varphi$ ?*

## 3 Cerință

Se cere implementarea reducerii  $HP \leq_p SAT$  într-un limbaj de programare la alegere.

Programul va primi ca input un graf neorientat și va trebui să returneze expresia booleană rezultată ca urmare a aplicării unei tehnici de reducere corectă.

Alături de codul sursă, va fi necesară includerea unui *Makefile* cu următoarele target-uri:

- **build**: compilează codul sursă (dacă este cazul)
- **run**: rulează programul
- **clean**: șterge toate fișierele generate de target-urile anterioare, cu excepția celui de output.

**Notă:** *make build*, *make run*, *make clean* vor trebui să fie comenzi valide din root-ul arhivei trimise.

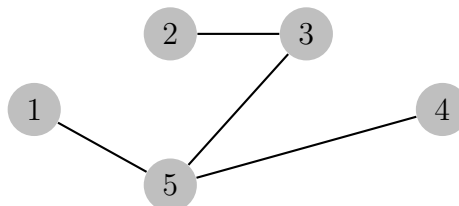
### 3.1 Input

Fișierul de intrare va fi **test.in**.

Pe prima linie se vor afla 2 numere,  $V, E$ , reprezentând numărul de noduri din graf, respectiv numărul de muchii ale grafului. Pe fiecare din următoarele  $E$  linii se va afla câte o pereche de forma  $(u, v)$ ,  $1 \leq u, v \leq V$ , cu semnificația *există muchie între nodul  $u$  și nodul  $v$* .

#### Exemplu

```
5 4
1 5
5 4
5 3
3 2
```



## 3.2 Output

Fișierul de ieșire va fi **test.out**.

Outputul constă într-o singură linie pe care se va afla o expresie booleană. Ca nume de variabile se vor folosi  $\mathbf{xk}$ ,  $k = 1..V^2$ , unde  $V$  este numărul de noduri din graf, cu semnificația: *pe poziția  $k/V + 1$  în HP se află nodul  $k\%V + 1$* . Pentru disjuncție se va folosi caracterul **V**, pentru conjuncție  $\wedge$  (shift - 6), iar pentru negație  $\sim$  (tilda). Spațiile vor fi ignorate.

**Notă:** Deoarece nu definim precedența celor 3 operatori, se vor folosi paranteze rotunde oriunde există ambiguități. Spre exemplu, expresia  $\mathbf{x1}\wedge\mathbf{x2}\vee\mathbf{x3}$  nu este validă. În schimb,  $(\mathbf{x1}\wedge\mathbf{x2})\vee\mathbf{x3}$ ,  $\mathbf{x1}\wedge(\mathbf{x2}\vee\mathbf{x3})$ ,  $\mathbf{x1}\vee\mathbf{x2}\vee\mathbf{x3}\vee\mathbf{x4}$  și  $\mathbf{x1}\vee\sim\mathbf{x2}$  sunt expresii valide.

## 4 Punctaj

Tema valorează **0.5 puncte** din nota finală. Testarea va fi automată.

## 5 Referințe

- [1] Polynomial-time reduction  
[https://en.wikipedia.org/wiki/Polynomial-time\\_reduction](https://en.wikipedia.org/wiki/Polynomial-time_reduction)
- [2] Hamiltonian path  
[https://en.wikipedia.org/wiki/Hamiltonian\\_path](https://en.wikipedia.org/wiki/Hamiltonian_path)
- [3] Boolean satisfiability problem  
[https://en.wikipedia.org/wiki/Boolean\\_satisfiability\\_problem](https://en.wikipedia.org/wiki/Boolean_satisfiability_problem)