

DM Complexité et Calculabilité

Guillaume NEDELEC et Alfred Aboubacar SYLLA

Pour le 5 Novembre 2018

1 Définition du problème

Soit $G = (V, E)$ un graphe non-orienté. Un triangle T dans G est une clique de taille 3, autrement dit un ensemble $T = \{u, v, w\}$, tel que $u, v, w \in V$ sont distincts et $\{(u, v), (v, w), (w, u)\} \subseteq E$.

Une partition de G en triangles est une partition $V = T_1 \cup T_2 \cup \dots \cup T_k$ des sommets de G telle que chaque T_i est un triangle.

Problème *Triangles*

Entrée : Un graphe non-orienté G .

Sortie : Est-ce que G possède une partition en triangles ?

2 Degré 3

Vous allez montrer que le problème *Triangles* peut être résolu en temps $O(|V| + |E|)$ (linéaire) si le degré de chaque sommet est au plus 3. Le degré d'un sommet est le nombre de voisins.

1. Que peut-on dire si G contient un sommet de degré 1 ?

REPONSE : Si G contient un sommet de degré 1, alors il ne forme pas de triangle avec d'autres sommets. On peut en déduire que G ne possède pas de partition en triangles.

2. Supposez que v est un sommet de degré 2. Montrez qu'on peut soit répondre "non" tout de suite, ou enlever des sommets de G , en obtenant G_0 tel que le G est instance positive de *Triangles* ssi G_0 l'est.

REPONSE : Si le sommet v est de degré 2, on peut répondre "non" tout de suite si et seulement si les 2 sommets adjacents à v ne sont pas reliés par une arête entre eux. Dans ce cas si on enlève des sommets de G (différent de v et de ses voisins), G_0 ne pourra pas être une instance positive de *Triangles* étant donné que v ne forme pas de triangle avec ses 2 voisins.

3. On suppose maintenant que tous les sommets ont degré 3. Les 4 cas de la figure ci-dessus indiquent quel est le voisinage possible du sommet v . Raisonner comme au point précédent

REPONSE :

Graphe 1 : Les sommets adjacents de v ne forment pas un triangle avec v . Donc même si ils forment des triangles avec d'autres voisins ou qu'on les retire, v ne fera partie d'aucun triangle et donc G_1 sera une instance négative de *Triangles*.

Graphe 2 : Le sommets v a deux sommets adjacents reliés par une arête. Ils forment donc un triangle. Pour vérifier que le reste du graphe est partitionné en triangles, on fait la même vérification sur le 3^{ieme} sommet adjacent à v avec ses 2 autres voisins. Si il forme un triangle, alors le graphe G_2 est une instance positive sinon non.

Graphe 3: Le graphe G_3 n'est pas une instance positive car les sommets adjacents de v forment 2 triangles où v appartient aux deux triangles. Les sommets supposés de degré 3 au maximum ne peuvent donc pas former d'autres triangles afin de n'inclure v que dans 1. On en déduit donc que G_3 est une instance négative de *Triangles*

Graphe 4: En suivant le même raisonnement qu'avec le graphe G_3 , G_4 est une instance négative de *Triangles* car tous les voisins de v forme des triangles avec v , ne formant pas des triangles disjoints. De plus tous les voisins de v sont de degré 3 et ne peuvent donc pas former d'autres triangles.

4. Proposez un algorithme linéaire pour résoudre *Triangles* sur les graphes de degré maximal au plus 3.

REPONSE :

```

1 G = (V,E);
2 triangle = vrai;
3 i = 0;
4 Tant que (triangle == vrai ET i < |V|) {
5     v = V[i];
6     if (v.degree == 1 OU v.degree == 0) {
7         triangle = faux;
8     }
9     else if (v.degree == 2) {
10        Si il n'existe pas d'aretes entre les 2 voisins de v {
11            triangle = faux;
12        }
13    }
14    else if (v.degree == 3){
15        Si il existe aucune OU plus d'une arete entre les 3 voisins
        de v {
16            triangle = faux;
17        }
18    }
19    i++;
20 }
21 retourner triangle;
```

Listing 1: Algoritihme Triangles

La complexité de cet algorithme est de $O(|V| + |E|)$, cette complexité est linéaire.

3 Réduction de *Triangles* vers SAT

Afin d'effectuer une réduction du problème *Triangles* vers *SAT*, nous avons utiliser des variables booléennes de la forme $x_{u,v}$. Nous allons donner une orientation à chaque triangle, ce qui permet de définir un "successeur" pour chaque noeud.

Par exemple, si $\{1, 3, 6\}$ forme un triangle, alors une orientation possible est 3, 1, 6, le "successeur" de 1 étant 6, le "successeur" de 6 étant 3, et le "successeur" de 3 étant 1. La variable $x_{u,v}$ est vraie si v est le "successeur" de u (dans le sens décrit précédemment).

Pour effectuer la réduction nous avons donc découper le problèmes en plusieurs contraintes dont voici les formules :

1. Un sommet est le successeur de son successeur

$$\bigwedge_{u,v,w \in V; u \neq v \neq w} (\neg x_{u,v} \vee \neg x_{v,w} \vee x_{w,u})$$

Complexité : $O(|V|^3 + |E|^3)$

2. Pour chaque sommet $u \in V$, il n'existe qu'un sommet $v \in V$ où v est successeur de u

$$\bigwedge_{u,v,w \in V; u \neq v \neq w} (\neg x_{u,v} \vee \neg x_{u,w})$$

Complexité : $O(|V|^3 + |E|^3)$

3. Pour chaque sommet $u \in V$, il n'existe qu'un sommet $v \in V$ où u est successeur de v

$$\bigwedge_{u,v,w \in V; u \neq v \neq w} (\neg x_{u,v} \vee \neg x_{w,v})$$

Complexité : $O(|V|^3 + |E|^3)$

4. Avec n le nombre de sommet de G , Si $n \bmod 3 \neq 0$ alors G ne possède pas une partition en triangles

Complexité : Constante

La complexité totale de la formule est donc : $O(3|V|^3 + 3|E|^3)$ soit $O(|V|^3 + |E|^3)$

CONCLUSION : Cette réduction est donc une réduction polynomiale.