# Algorísmica Avançada Complexitat

Sergio Escalera

- Fins ara hem vist algorismes que es poden resoldre en temps polinòmic  $(n, n^2, n^3, \text{ etc})$
- No obstant, hi ha problemes on no existeix encara cap algorisme polinòmic per resoldre'ls, i hem de fer servir solucions exponencials (que no són molt més útils que la cerca exhaustiva)

Exemple Satisfiability

 $(x \lor y \lor z) (x \lor \overline{y}) (y \lor \overline{z}) (z \lor \overline{x}) (\overline{x} \lor \overline{y} \lor \overline{z})$ conjunctive normal form (CNF)

• Podem veure que aquest exemple de SAT no té solució, però quan no és evident, necessitem testejar el conjunt exponencial de 2<sup>n</sup> possibles solucions per a *n* variables.

Exemple

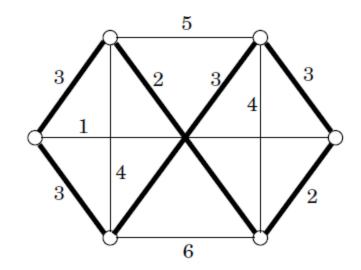
SATISFIABILITY

 $(x \lor y \lor z) (x \lor \overline{y}) (y \lor \overline{z}) (z \lor \overline{x}) (\overline{x} \lor \overline{y} \lor \overline{z})$ conjunctive normal form (CNF)

- El problema s'ha estudiat durant més de 50 anys:
  - Si totes les clàusules contenen com a molt un literal positiu (Horn) existeix solució
  - Si totes les clàusules contenen 2 literals (2SAT) es pot resoldre per teoria de grafs per components connexos
  - Si permetem que hi hagi 3 literals (3SAT) estem de nou en un problema difícil de solucionar

#### The traveling salesman problem (TSP)

- •Volem recórrer tots els vèrtex només un cop amb el mínim cost possible.
- •És un problema de **cerca** i el podem resoldre en temps polinomial amb els algorismes dels capítols anterior.
- •Però no sabem si el resultat és **òptim!!** Podem incloure restricció de que el camí sigui com a molt de cost **b**
- •Amb programació dinàmica es pot fer (també ho hem vist amb ramificació i poda), però així encara la complexitat és exponencial!



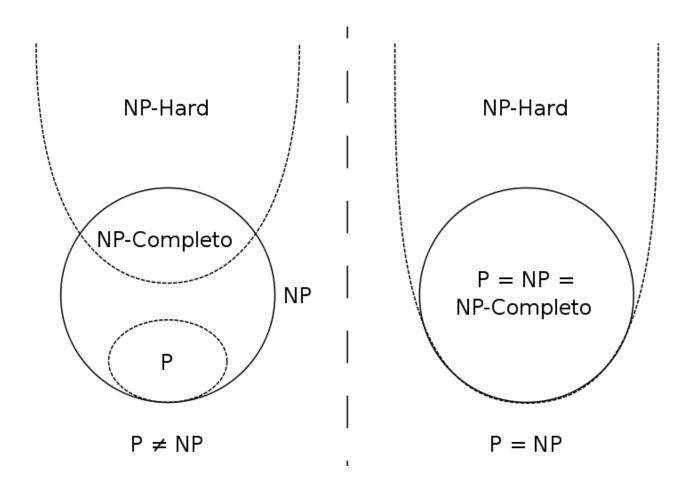
- Definitions C(I,S)
- Problema de cerca: Si I correspon a les dades de la instància del problema a solucionar i S és una possible solució, C retorna si es satisfà o no el problema de cerca en un temps lineal acotat a |I|
- El conjunt dels problemes de cerca s'anomena **NP**
- El conjunt de tots els problemes de cerca que es poden resoldre en temps polinomial a |I| s'anomena P
- Un problema de cerca *C* a NP és *NP-complet* si qualsevol altre problema de cerca es pot reduir a *C* en temps polinomial. (NP-complet són els problemes més difícils de resoldre de NP).

 $\mathbf{P} \neq \mathbf{NP}$  • Es creu que sí...

- S'ha demostrar?
  - · No!
- Per què?
  - Perquè la demostració també és
    NP-complet ©

#### NP-Hard

- → Són aquells tipus de problemes que es poden reduir als més complexes de NP (ex. SAT3) en temps polinòmic. Cobreixen els problemes de decisió, de cerca o optimització.
- D'aquesta forma, si trobem una solució en temps polinòmic per SAT3 també trobem una solució polinòmica per a tot problema NP (i llavors P=NP).



- Al menys els algorismes NP tenen una solució, encara que la complexitat sigui exponencial.
- Existeixen problemes sense solució.
- Exemple:
  - Donada una funció polinomial de diferents variables  $x^3yz + 2y^4z^2 7xy^5z = 6,$
  - Hi ha valors enters per a x, y, z que la solucionen?

- Com treballem amb els problemes NP-complet?
  - En el món laboral molts dels problemes que sorgeixen no es cobreixen amb les solucions algorísmiques explicades en aquest curs
  - És més, encara que ho siguin és difícil veure l'equivalència, i requereix pràctica
  - Però quan podem veure que el problema és NPcomplet, com el solucionem?

- Com treballem amb els problemes NP-hard?
  - Podem fer ús d'algorismes aproximats
    - → Sabem que el resultat és pràcticament equivalent a l'òptim, i en el pitjor cas servirà per cobrir els nostres propòsits
    - → També podem incloure heurístiques basant-nos en la nostra experiència que serviran per guiar la cerca i acostar l'espai de possibilitats

- Exemple: ramificació i poda (ja ho hem vist)
  - Fórmula booleana

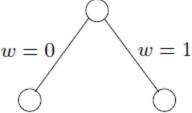
$$\phi(w, x, y, z)$$

Clàusules

$$(w \lor x \lor y \lor z), (w \lor \overline{x}), (x \lor \overline{y}), (y \lor \overline{z}), (z \lor \overline{w}), (\overline{w} \lor \overline{z})$$

Fem un arbre de solucions parcials!

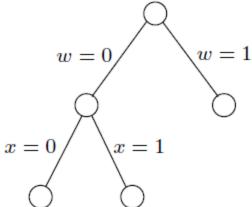
Initial formula  $\phi$ 



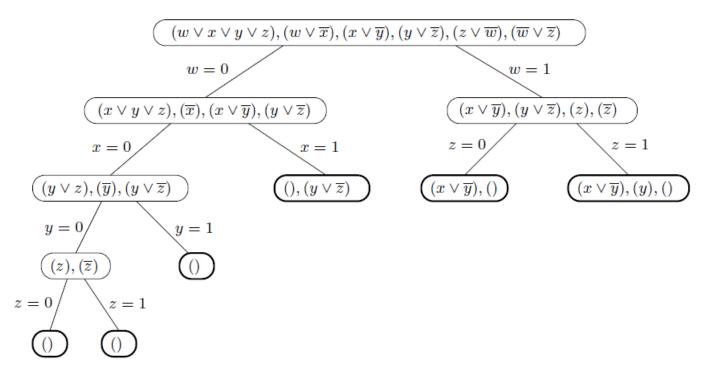
- Exemple: backtracking
  - Continuem ramificant
  - Ara podem podar per que no satisfem una clàusula:

$$w = 0, x = 1 \quad (w \lor \overline{x})$$

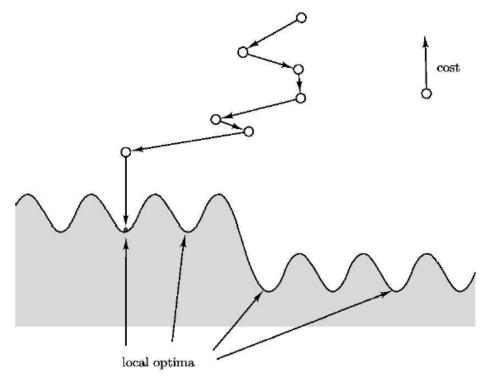
 I retornem (backtracking) als altres 2 nodes actius Initial formula  $\phi$ 



- Exemple: backtracking
  - Hem reduit considerablement el conjunt de possibilitats per arribar més ràpidament a una solució del problema



• Exemple d'execució d'una heurística per a cerca local per a trobar una solució aproximada

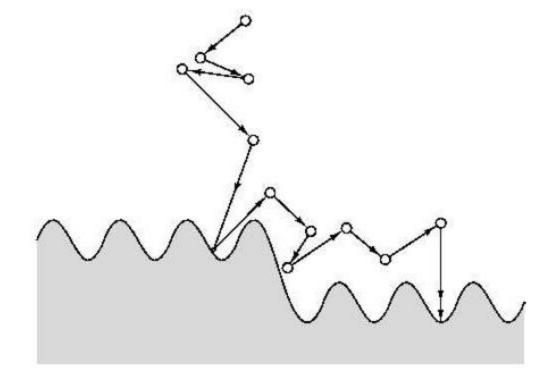


- El problema de les solucions locals:
  - ¬ Amb alguns d'aquests algorismes podem arribar a solucions (mínims locals) que no són els òptims
  - □ → Una possible solució son les execucions aleatòries per corregir algunes solucions que arriben als mínims locals

- Exemple: simulating annealing
  - □ → El problema del exemple anterior es que ens podem moure constantment al voltant d'un mateix mínim local. Una possible solució es permetre en certs moments salts en la cerca suficientment grans

```
let s be any starting solution repeat  \begin{array}{c} \text{rendomly choose a solution } s' \text{ in the neighborhood of } s \\ \text{if } \Delta = \cot(s') - \cot(s) \text{ is negative:} \\ \text{replace } s \text{ by } s' \end{array}
```

• Exemple: simulating annealing



#### Ramificació i poda - Exercici

• Fes l'arbre de ramificació i poda de la següent taula (seguint el problema de l'exemple anterior). Numera els passos i actualitza els valors de les cotes.

	A	В	C	D	E
a	1	13	3	18	2
b	3	5	9	20	6
c	5	10	2	17	5
d	7	2	10	21	10
e	9	10	15	16	4

### Programació dinàmica

#### Exercici

```
for i=0,1,2,\dots,m: E(i,0)=2i for j=1,2,\dots,n: E(0,j)=j for i=1,2,\dots,m: for j=1,2,\dots,m: E(i,j)=\min\{E(i-1,j)+2,E(i,j-1)+1,E(i-1,j-1)+\text{diff}(i,j)\} return E(m,n)
```

Associar la paraula ALGORISME amb la paraula AVANÇADA fent ús d'aquesta inicialització i funció de programació dinàmica

→ Dibuixa l'associació de lletres final

## Programació dinàmica

#### • Exercici

		Α	L	G	0	R	I	S	Μ	E
	0	1								
Α	2	0								
V										
Α										
N										
Ç										
Α										
D										
Α										