

Einführung und Definitionen

Caspar Nagy

27. Mai 2019

Gliederung

- ▶ Motivation
- ▶ Beispiele für parametrisierte Probleme und ihre Komplexität
 - ▶ BAR FIGHT PREVENTION
 - ▶ Brute Force
 - ▶ Kernelization
 - ▶ Bounded Search Trees
 - ▶ VERTEX COLORING
 - ▶ CLIQUE
 - ▶ mit k
 - ▶ mit Δ
- ▶ Definitionen
- ▶ Komplexitätsbeweise für parametrisierte Probleme
 - ▶ Theoretische Grundlagen
 - ▶ CLIQUE für reguläre Graphen $\in W[1]$

Motivation – Wo wir bei TGI stehen geblieben sind

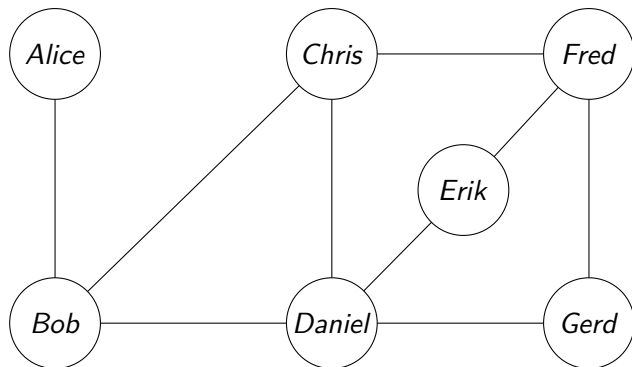
Viele Interessante Probleme $\in NP$

- ▶ Lösungen für BAR FIGHT PREVENTION (aka VERTEX COVER) schon für $n = 1000$ sehr unhandlich
- ▶ Laufzeit kann drastisch reduziert werden, wenn wir den Lösungsraum einschränken

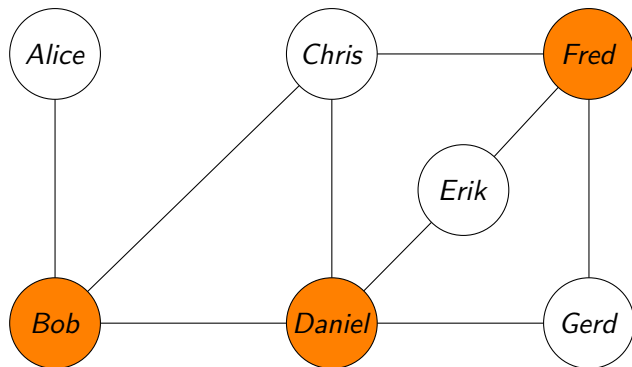
Frage:

- ▶ Welche Parameter vereinfachen unser Problem tatsächlich?
- ▶ Welche Laufzeit kann man mit Parametrisierung erreichen?

Beispiel BAR FIGHT PREVENTION



Beispiel BAR FIGHT PREVENTION



Beispiel – BAR FIGHT PREVENTION – Brute Force

```
min_size = INFINITY
for candidate in potenzmenge(g.V):
    if solution(candidate) and len(candidate) < min_size:
        best, min_size = candidate, len(candidate)
return best
```

- ▶ `solution(candidate)` wird 2^n mal aufgerufen
- ▶ sei $n = 1000$: $2^{1000} \approx 10^{301}$
 - ▶ terminiert nach Ende des Universums

Ansatz: Parameter k einführen, der Größe der Lösung beschränkt

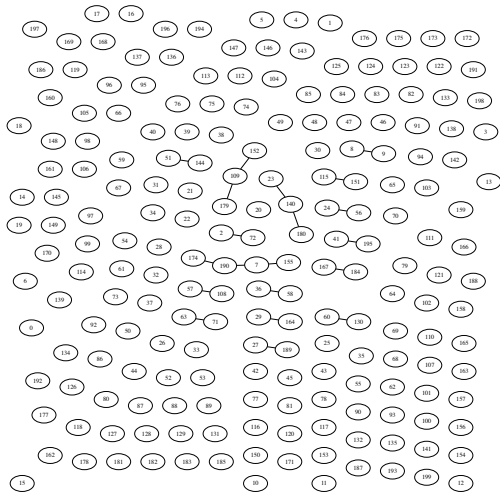
Beispiel – BAR FIGHT PREVENTION – Brute Force

```
for candidate in k_teilmengen(g.V, k):  
    if solution(candidate):  
        return candidate  
return None
```

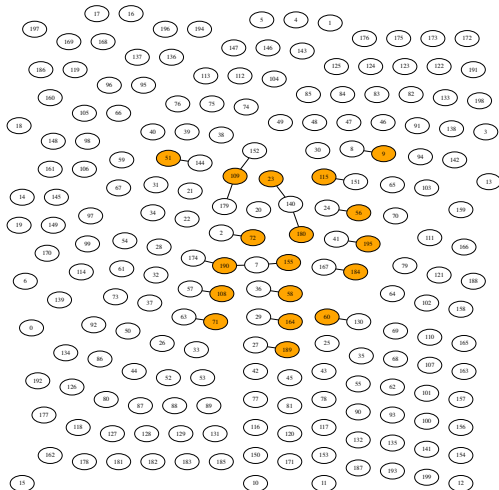
- ▶ 'solution(candidate)' wird $\binom{n}{k}$ mal aufgerufen
- ▶ sei $n = 1000, k = 10$: $\binom{1000}{10} \approx 2,63 * 10^{23}$
 - ▶ terminiert nach einigen Jahren auf einem state-of-the-art Supercomputer

Noch immer unbefriedigend. Können wir den Suchraum weiter einschränken?

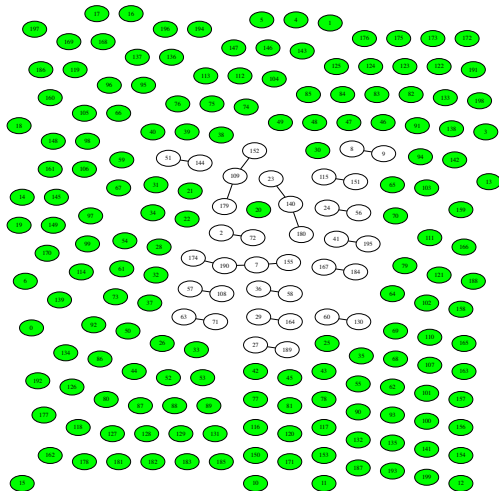
Beispiel – BAR FIGHT PREVENTION



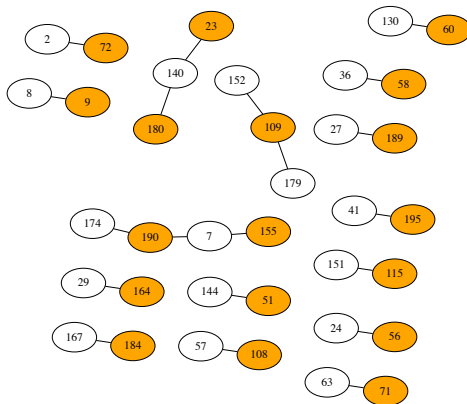
Beispiel – BAR FIGHT PREVENTION



Beispiel – BAR FIGHT PREVENTION



Beispiel – BAR FIGHT PREVENTION – Kernelization



Definitionen

Definitionen 1/2

Parametrisiertes Problem

- ▶ $(X, k) \in \Sigma^* \times \mathbb{N}$, wobei X die Instanz des Problems und k die unäre Kodierung des Parameters ist. *

FPT (*Fixed Parameter Tractable*)

- ▶ Menge der parametrisierten Probleme, für die ein Algorithmus \mathcal{A} existiert, der Instanzen in Zeit $f(k) \cdot |(x, k)|^c$ entscheidet.

XP (*slice-wise polynomial*)

- ▶ Menge der parametrisierten Probleme, für die ein Algorithmus \mathcal{A} existiert, der Instanzen in Zeit $f(k) \cdot |(x, k)|^{g(k)}$ entscheidet.

Definitionen 2/2

Aus TGI kennen wir die Mengen P und NP . Für parametrisierte Probleme gibt es analog FPT/XP und $W[1]$

- ▶ $W[1]$ ist die Menge aller parametrisierten Probleme, die mindestens so komplex sind wie das Finden einer $CLIQUE$ der Größe k .
- ▶ Analog zu NP wird die $W[1]$ -Vollständigkeit über polynomielle Transformationen gezeigt.
- ▶ Das alles ist natürlich sinnlos, sollte $P = NP$ oder $CLIQUE \in FPT$ sein.

Fragen?