

# NP-Completeness of SAP

tqyaaaaang

Tsinghua University

4/18/2019

# P, NP, NP-Hard and NP-Complete

这里我们只考虑判定性问题，即判断是否存在一个满足某个条件的解。那么 P、NP、NP-Hard 和 NP-Complete 分别定义如下：

- P: 能在多项式时间内解决的问题
- NP: 不确定是否能在多项式时间内解决，但能在多项式时间内验证的问题
- NP-Hard: 任何 NP 问题都能在多项式时间内归约到它的问题，至少比 NP 问题要强
- NP-Complete: NP 问题与 NP-Hard 问题的交集，即能在多项式时间验证，但是能被所有 NP 问题在多项式时间内规约到的问题

这里在多项式时间内解决指相对于 输入长度规模  
解决一个 NP-Complete 问题就意味着我们可以解决所有 NP 问题。

# 常见的 NP-Complete 问题 [4]

- 哈密尔顿回路问题
- 旅行商问题
- 3-SAT 问题
- 背包问题
- 最大独立集问题
- 图着色问题
- .....

# 判定性问题和最优化问题

很多时候可能的答案集合是一个和输入规模的指数规模相关的集合。

例如旅行商问题求最小解，但若有  $m$  条边，答案只会有  $2^m$  种情况。可以对这些情况做二分答案，就可以把它的判定性问题规约到最优化问题。

# Weakly NP-Hard and Strongly NP-Hard

我们称这种关于输入数值 规模而不是输入长度 规模多项式的算法称作伪多项式算法 (Pseudo-polynomial time)

我们称 Partition Problem 这种存在 Pseudo-polynomial time 算法的 NP-Hard 问题称作 Weakly NP-Hard。否则称作 Strongly NP-Hard。

# Partition Problem

给定一个大小为  $n$  的集合  $S$ , 求集合是否存在一个子集  $T \subseteq S$ , 满足  $sum(T) = sum(S - T)$ 。

存在  $O(n \cdot sum(S))$  的动态规划算法, 因此是 Weakly NP-Hard 的。

# Bin Packing Problem

将  $n$  个大小分别为  $s_i$  的物品放到  $k$  个大小为  $V$  的箱子里，问是否可行。

这个问题是 Strongly NP-Hard 的。

# 内存分配问题

有  $n$  个内存分配的申请，有一些内存，要求为每个申请分配内存中连续的一段，使得内存分配不会出现冲突。

- 离线问题：我们事先知道所有申请序列
- 在线问题：动态的对每个申请进行处理



# 优化目标 - 最大化峰值利用率

这里我们考虑的是最大化峰值利用率 [3]。即若我们假定  $n$  个分配和释放请求按照顺序处理，在处理完第  $i$  个情况之后，它的有效载荷 (payload) 是  $P_i$ ，即当前被分配的所有块的大小和为  $P_i$ ，而此时堆的大小是  $H_i$ 。则第  $i$  个时刻的峰值利用率  $U_i$  定义为

$$U_i = \frac{\max_{j \leq i} P_j}{H_i}$$

我们分配器的目标就是最大化  $U_n$ 。

而一般我们假设  $H_i$  是单调不减的，而由于每个时刻我们  $P_i$  都是确定且已知的，因此  $\max_{i \leq n} P_i$  也是已知的。因此我们最大化  $U_n$ ，等于最小化  $H_n$ 。

# 离线问题

假定有  $m$  个单位空间的内存（代表一个大小为  $m$  的堆）。给定  $n$  个内存分配的申请，第  $i$  个申请有一个申请大小  $size_i$ ，以及存在的时间区间  $[tl_i, tr_i]$ 。要为每个内存分配请求分配空间中一个连续的区间  $[l_i, r_i]$ ，区间长度为  $size_i$ ，即满足  $r_i - l_i + 1 = size_i$ 。要求不存在两个分配  $i$  和  $j$  满足  $[tl_i, tr_i]$  和  $[tl_j, tr_j]$  相交且  $[l_i, r_i]$  和  $[l_j, r_j]$  相交。

求最小的  $m$  使得存在一个可行的  $[l_i, r_i]$  序列满足上述条件。

# 离线问题

假定有  $m$  个单位空间的内存（代表一个大小为  $m$  的堆）。给定  $n$  个内存分配的申请，第  $i$  个申请有一个申请大小  $size_i$ ，以及存在的时间区间  $[tl_i, tr_i]$ 。要为每个内存分配请求分配空间中一个连续的区间  $[l_i, r_i]$ ，区间长度为  $size_i$ ，即满足  $r_i - l_i + 1 = size_i$ 。要求不存在两个分配  $i$  和  $j$  满足  $[tl_i, tr_i]$  和  $[tl_j, tr_j]$  相交且  $[l_i, r_i]$  和  $[l_j, r_j]$  相交。

求最小的  $m$  使得存在一个可行的  $[l_i, r_i]$  序列满足上述条件。

答案肯定是  $[0, \sum size_i]$  的整数，转化成判定性问题求解。

# 问题转化

将每个内存分配请求放到平面上，每个内存分配请求是一个以  $[tl_i, tr_i]$  为横坐标区间， $[l_i, r_i]$  为纵坐标区间的矩形。

内存分配不能冲突的限制就等价与  $n$  个内存分配请求对应的矩形不相交。而对于每个矩形， $[tl_i, tr_i]$  是请求的性质，是固定的，而你要求的就是一个可行的  $[l_i, r_i]$  序列。

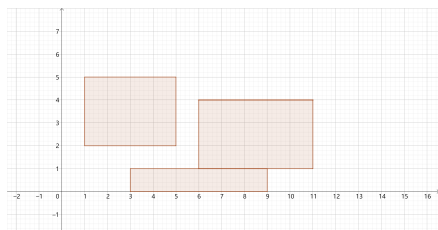


Figure: 内存分配图示例

# 问题转化

在二维平面上，给定  $n$  个矩形，问是否存在一种将所有矩形都上下平移的方案，使得所有矩形的纵坐标都在  $0 \sim m$  之间，且各个矩形不相交。

这个问题是 NP-Complete 的。

# 证明

我们考虑下面这个内存分配图（若有边横坐标相同重合表示它们的先后顺序不影响）：

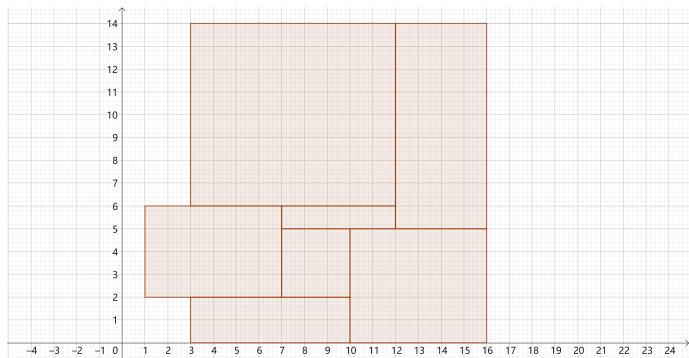


Figure: 构造内存分配图

# 证明

那么我们考虑对于一个 Partition Problem, 给定一个  $n$  个元素的集合  $S$ ,  $S$  中所有元素的和为  $2K$ , 则我们在上面图的基础上添加如下一些存在时间在  $[tl_i, tr_i] = [1, 2]$  的内存申请:

- ① 一个大小为  $6K$  的申请
  - ② 对于集合  $S$  中的每个元素  $a$ , 添加一个大小为  $2a$  的申请
- 将第二部分的每个申请等分成上下两部分。转化为 Partition Problem。

在 [6] 中还提出了一个从 Knapsack Problem 归约的证明。

# 优化目标 - 最大化权值和

在 [1] 中提出了另一种优化目标，尝试最大化权值和，但是在这种目标下判定问题是 **Strongly NP-Hard** 的。

在第  $i$  个时刻，可用的内存空间最多只有  $c_i$  个单位大小，第  $i$  个申请有个重要性权值  $w_i$ ，要选择权值和尽可能大的申请集合，使得能够被合法地分配。



# 证明

假设对于一个  $n$  个大小分别为  $s_i$  的物品放到  $k$  个大小为 1 的箱子里 Bin Packing Problem，我们考虑将其归约到我们这个问题上。

构造一个长度为  $2k+1$  的时间线，第  $c_i$  满足如下式子：

$$c_i = \begin{cases} 2i-1 & i \leq k \\ 2k-1 & k+1 \leq i \leq k+2 \\ 2(2k+2-i) & i \geq k+3 \end{cases}$$

# 证明

而构造如下  $2k - 1$  个申请：

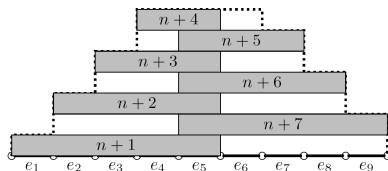


Figure: 构造内存分配图

即  $[1, k+1], [2, k+1], [3, k+1], \dots, [k, k+1]$  和  $[k+1, k+3], [k+1, k+4], [k+1, k+5], \dots, [k+1, 2k+1]$  的一些大小为 1 的申请

而构造如下  $2k - 1$  个申请：

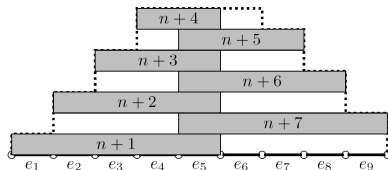


Figure: 构造内存分配图

再在  $[k + 2, k + 2]$  的位置放  $n$  个申请，分别大小是  $s_i$ ，则等同于将这  $n$  个申请放到  $k$  个大小为 1 的缝隙中，即为 Bin Packing Problem。

- 2013 年 Bar-Yehuda 等人提出了  $(9 + \epsilon)$  近似比的多项式算法 [1]
- 2015 年 Batra 等人提出了  $(2 + \epsilon)$  近似比的多项式算法 [5]

在线的内存分配算法就更为困难了。因此一般都采用贪心或启发式的方法：

- Sequential-fit Methods: 贪心策略，最先/最佳/最差匹配，循环匹配
- Buddy Methods: 分块策略，Buddy System
- Segregated-storage Methods: 启发式策略，Slab Allocator [2]



Reuven Bar-Yehuda, Michael Beder, and Dror Rawitz.

A constant factor approximation algorithm for the storage allocation problem.

*Algorithmica*, 77(4):1105–1127, 2017.



Jeff Bonwick et al.

The slab allocator: An object-caching kernel memory allocator.

In *USENIX summer*, volume 16. Boston, MA, USA, 1994.



Randal E. Bryant and David R. O'Hallaron.

*Computer Systems: A Programmer's Perspective Plus MasteringEngineering with Pearson eText – Access Card Package*.

Pearson, 3rd edition, 2015.



Richard M Karp.

Reducibility among combinatorial problems.

In *Complexity of computer computations*, pages 85–103. Springer, 1972.



Tobias Mömke and Andreas Wiese.

A  $(2 + \epsilon)$ -approximation algorithm for the storage allocation problem.

2015.



J. M. Robson.

Storage allocation is np-hard.

*Information Processing Letters*, 11(3):119–125, 1980.