

## Proposta de solució al problema 1

(a) Les respostes són:

	Cert	Fals	Obert
SOR és a la classe P	X		
SOR és a la classe NP	X		
SOR és NP-difícil			X
SAT és a la classe P			X
SAT és a la classe NP	X		
SAT és NP-difícil	X		
Es pot reduir polinòmicament SOR a COL	X		
Es pot reduir polinòmicament COL a SOR			X
No es pot reduir polinòmicament SAT a SOR			X
Es pot reduir polinòmicament COL a SOR, i no es pot reduir polinòmicament SAT a SOR		X	

(b) Si  $x$  és l'element  $v[i]$ , aleshores l'algorisme té cost  $\Theta(i)$ . Per tant el cost mig és:

$$\sum_{0 \leq i < n} \text{Prob}(x = v[i]) \cdot \text{Cost}(x = v[i]) =$$

$$\sum_{0 \leq i < n} \text{Prob}(x = v[i]) \cdot \Theta(i) =$$

$$\Theta\left(\sum_{0 \leq i < n} \text{Prob}(x = v[i]) \cdot i\right) =$$

$$\Theta\left(\sum_{0 \leq i < n} \frac{i}{n}\right) =$$

$$\Theta\left(\frac{1}{n}\right) \cdot \Theta\left(\sum_{0 \leq i < n} i\right) =$$

$$\Theta\left(\frac{1}{n}\right) \cdot \Theta(n^2) =$$

$$\Theta(n)$$

(c) Donat un graf dirigit  $G = (V, E)$  amb pesos, l'algorisme de Floyd-Warshall calcula a la vegada el cost del camí mínim de tot vèrtex  $u \in V$  a tot vèrtex  $v \in V$ . En el cas pitjor, el seu cost en temps és  $\Theta(|V|^3)$ , i en espai  $\Theta(|V|^2)$ .

## Proposta de solució al problema 2

(a) 42 42 23 12 12 12

(b) A cada iteració escriu l'element més petit de  $V[0..i]$ .

- (c) El cost de la primera iteració és constant. Respecte a la resta d'iteracions, el cost està dominat per la inserció en  $S$ . Si  $i > 0$ , a la  $i$ -èsima iteració, en què  $S$  té inicialment  $i$  elements, en el cas pitjor aquesta inserció té cost  $\Theta(\log i)$ . Si a cada iteració es dona aquest cost, aleshores el cost total és:

$$\Theta(1) + \sum_{i=1}^{n-1} \Theta(\log i) = \Theta(1) + \Theta(n \log n) = \Theta(n \log n),$$

donat que de la fórmula d'Stirling tenim que  $\sum_{i=1}^{n-1} \Theta(\log i) = \Theta(n \log n)$ .

- (d) En cas que el vector tingui elements repetits, el codi escriu el mateix.

- (e) Una possible solució:

```
int min = V[0];
for (int i = 1; i < n; ++i) {
    if (V[i] < min)
        min = V[i];
    cout << min << ' ';
}
```

Cada iteració del bucle només requereix operacions de cost constant. Com que es fan  $n - 1$  voltes, el cost del codi en funció de  $n$  és  $\Theta(n)$ , que és estrictament millor que  $\Theta(n \log n)$ .

### Proposta de solució al problema 3

Una possible solució al problema:

```
void top_sorts_rec (int k, const Graph& G, vector<int>& sol, vector<int>& indeg) {
    int n = sol.size ();
    if (k == n)
        print_solution (sol);
    else
        for (int x = 0; x < n; ++x)
            if (indeg[x] == 0) {
                indeg[x] = -1;
                for (int y : G[x]) --indeg[y];
                sol[k] = x;
                top_sorts_rec (k+1, G, sol, indeg);
                for (int y : G[x]) ++indeg[y];
                indeg[x] = 0;
            }
}

void top_sorts (const Graph& G, vector<int>& sol) {
    int n = G.size ();
    vector<int> indeg(n, 0);
```

```

for (int x = 0; x < n; ++x)
    for (int y: G[x])
        ++indeg[y];
top_sorts_rec (0, G, sol, indeg);
}

```

## Proposta de solució al problema 4

- (a) Omplim la matriu de clausura, diguem-ne  $Gstar$ , de la manera següent. Des de cada vèrtex  $u$  del graf es fa una DFS o una BFS, usant  $Gstar[u]$  com a vector de marques booleanes. D'aquesta manera, després de processar el vèrtex  $u$  tenim marcats a  $Gstar[u]$  aquells vèrtexs als quals es pot arribar des de  $u$ . Cal fer doncs  $n$  recorreguts, cadascun dels quals costa en el cas pitjor  $\Theta(n^2)$ . En total el cost en el cas pitjor és  $\Theta(n^3)$ .

- (b) Per inducció. Suposem que  $k = 0$ . Aleshores  $(I + G)^k = I$ . El resultat és cert perquè un camí buit només pot connectar un vèrtex amb sí mateix.

Considerem ara el cas que  $k > 0$ . Tenim que:

$$(I + G)_{uv}^k = \sum_{0 \leq w < n} (I + G)_{uw}^{k-1} \cdot (I + G)_{wv}$$

Suposem que hi ha un camí de  $u$  a  $v$  amb com a molt  $k$  arestes. Si aquest camí té com a molt  $k - 1$  arestes, aleshores per hipòtesi d'inducció  $(I + G)_{uv}^{k-1} > 0$ ; com que a més  $(I + G)_{vv} > 0$ , necessàriament tenim  $(I + G)_{uv}^k > 0$ . Si en canvi aquest camí té exactament  $k$  arestes, aleshores hi ha un vèrtex intermig  $w$  tal que hi ha un camí de  $u$  a  $w$  amb  $k - 1$  arestes, i una aresta de  $w$  a  $v$ . De nou per hipòtesi d'inducció, tenim  $(I + G)_{uw}^{k-1} > 0$ , i  $(I + G)_{wv} > 0$ . Per tant,  $(I + G)_{uv}^k > 0$  altra vegada.

Suposem ara que no hi ha camí de  $u$  a  $v$  amb com a molt  $k$  arestes. En particular, per tot  $w$  tal que  $0 \leq w < n$ , o bé no hi ha camí de  $u$  a  $w$  amb com a molt  $k - 1$  arestes, o bé no hi ha aresta de  $w$  a  $v$ ; per tant,  $(I + G)_{uw}^{k-1} = 0$  o  $(I + G)_{wv} = 0$ . De forma que  $(I + G)_{uv}^k = 0$ .

- (c) Hi ha un camí del graf de  $u$  a  $v$  si i només si hi ha un camí del graf de  $u$  a  $v$  amb com a molt  $n - 1$  arestes. Però per l'apartat b), hi ha un camí en el graf de  $u$  a  $v$  amb com a molt  $n - 1$  arestes si i només si  $(I + G)_{uv}^{n-1} \neq 0$ . Per tant, un algorisme consisteix en calcular  $(I + G)^{n-1}$  combinant l'algorisme d'exponenciació ràpida amb l'algorisme d'Strassen, i canviar en la matriu resultant tots els coeficients diferents de 0 per 1. El cost és el de  $\Theta(\log n)$  multiplicacions de matrius, cadascuna de les quals costa  $\Theta(n^{\log_2 7})$  (ja que les operacions aritmètiques amb enters tenen cost  $\Theta(1)$ ). Així doncs, el cost total és  $\Theta(n^{\log_2 7} \log n)$ , que és millor que  $\Theta(n^3)$ .