



UNIVERSIDADE  
FEDERAL DO CEARÁ  
CAMPUS DE CRATEÚS

# Classe de complexidade de tempo: Introdução/ $P \times NP$

Teoria da Computação

Professor: Rennan Dantas

Universidade Federal do Ceará  
Campus de Crateús

06 de junho de 2023

## Introdução

- Quase todos os algoritmos que estudamos até aqui são **algoritmos de tempo polinomial**: para entradas de tamanho  $n$ , seu tempo de execução do pior caso é  $O(n^k)$  para alguma constante  $k$
- É natural imaginar que todos os problemas podem ser resolvidos em tempo polinomial
- A resposta é não!

## Introdução

- Por exemplo, existem problemas, como o famoso “problema da parada” de Turing, que não pode ser resolvido por qualquer computador, não importa por quanto tempo seja executado
- Também existem problemas que podem ser resolvidos, mas não no tempo  $O(n^k)$  para qualquer constante  $k$
- Em geral, pensamos que problemas que podem ser resolvidos por algoritmo de tempo polinomial são tratáveis, ou fáceis, e que problemas que exigem tempo superpolinomial são intratáveis ou difíceis

## Introdução

- Porém, o assunto dessa parte do curso é uma classe interessante de problemas, denominados problemas “NP-Completo”, cujo status é desconhecido
- Ainda não foi descoberto nenhum algoritmo de tempo polinomial para um problema NP-Completo e ninguém ainda conseguiu provar que não pode existir nenhum algoritmo de tempo polinomial para nenhum deles
- Essa questão denominada  $P \neq NP$  continua sendo um dos mais profundos e intrigantes problemas de pesquisa ainda em aberto na teoria da ciência da computação, desde que foi proposto pela primeira vez em 1971
- Ele é um dos sete Problemas do Prêmio Millenium selecionados pelo Clay Mathematics Institute que paga um milhão de dólares para a primeira solução correta

## Introdução

- Vários problemas NP-Completo são particularmente torturantes porque, à primeira vista, parecem ser semelhantes a problemas que sabemos resolver em tempo polinomial
- Em cada um dos pares de problemas a seguir, um deles pode ser resolvido em tempo polinomial e o outro é NP-Completo, mas a diferença entre eles parece insignificante

## Introdução

- **Caminhos simples de comprimento mínimo e caminhos simples de comprimento máximo:** Podemos determinar o primeiro em  $O(VE)$ . Determinar o caminho simples de comprimento máximo entre dois vértices é difícil. Simplesmente determinar se um grafo contém um caminho simples com pelo menos um determinado número de arestas é NP-Completo.
- **Passeio de Euler e ciclo hamiltoniano:** Um **passeio de Euler** de um grafo conexo dirigido  $G=(V,E)$  é um ciclo que percorre cada aresta de  $G$  exatamente uma vez, embora possa visitar cada vértice mais de uma vez. Podemos determinar isso em  $O(E)$ . Um **ciclo hamiltoniano** é um ciclo simples que contém cada vértice do grafo. Determinar se um grafo dirigido tem um ciclo hamiltoniano é NP-Completo.

## Introdução

- **Satisfazibilidade 2-CNF e satisfazibilidade 3-CNF:** Uma fórmula booleana contém variáveis cujos valores são 0 ou 1; conectivos booleanos como  $\wedge$ ,  $\vee$  e  $\neg$ ; e parênteses. Uma fórmula é satisfazível se existe alguma atribuição dos valores 0 e 1 às suas variáveis que faça com que ela seja avaliada como 1. Determinar se uma fórmula **2-CNF** é satisfazível pode ser feito em **tempo polinomial**. Determinar se uma fórmula **3-CNF** é satisfazível é **NP-completo**.

## NP-Completeness e as classes P e NP

- No restante deste curso, nos referiremos a três classes de problemas: P, NP e NPC, sendo a última classe a dos problemas NP-Completo
- Aqui, as descrevemos de um modo informal; mais adiante, as definiremos em linguagem mais formal



## NP-Completeness e as classes P e NP

- A **classe P** consiste nos problemas que podem ser resolvidos em tempo polinomial
- Mais especificamente, são problemas que podem ser resolvidos no tempo  $O(n^k)$  para alguma constante  $k$ , onde  $n$  é o tamanho da entrada para o problema
- A maioria dos problemas examinados até agora na disciplina pertence à classe P

## NP-Completeness e as classes P e NP

- A **classe NP** consiste nos problemas que são “verificáveis” em tempo polinomial
- O que significa ser verificável? Se tivéssemos algum tipo de “certificado” de uma solução, poderíamos verificar se o certificado é correto em tempo polinomial para o tamanho da entrada para o problema
- Por exemplo, no problema do ciclo hamiltoniano, dado um grafo dirigido  $G=(V,E)$ , um certificado seria uma sequência  $\langle v_1, v_2, v_3, \dots, v_{|V|} \rangle$  de  $|V|$  vértices
- É fácil verificar em tempo polinomial que  $(v_i, v_{i+1}) \in E$  para  $i=1,2,3,\dots, |V|-1$  e também que  $(v_{|V|}, v_1) \in E$

## NP-Completeness e as classes P e NP

- Como outro exemplo; para satisfazibilidade 3-CNF um certificado seria uma atribuição de valores às variáveis
- Poderíamos verificar em tempo polinomial se essa atribuição satisfaz a fórmula booleana

## NP-Completeness e as classes P e NP

- Qualquer problema em P também está em NP visto que, se um problema está em P, podemos resolvê-lo em tempo polinomial sem nem mesmo ter um certificado
- Logo, temos que  $P \subseteq NP$
- A questão em aberto é se P é ou não um subconjunto próprio de NP

## NP-Completeness e as classes P e NP

- Informalmente, um problema está na **classe NPC** - e nos referiremos a ele como um problema **NP-Completo** - se ele está em NP e é tão “difícil” quanto qualquer problema em NP
- Definiremos formalmente o que significa ser “tão difícil quanto qualquer problema em NP” mais adiante
- Por enquanto, afirmaremos sem provar que, se **qualquer** problema NP-Completo pode ser resolvido em tempo polinomial, então **todo** problema em NP tem um algoritmo de tempo polinomial

## NP-Completeness e as classes P e NP

- A maioria dos teóricos da ciência da computação acredita que os problemas NP-completos sejam intratáveis já que, dada a ampla faixa de problemas NP-Completo que foram estudados até hoje - sem que ninguém tenha descoberto uma solução de tempo polinomial para nenhum deles - seria verdadeiramente espantoso se todos eles pudessem ser resolvidos em tempo polinomial
- Ainda assim, dado o esforço dedicado até agora para provar que os problemas NP-Completo são intratáveis - sem um resultado conclusivo - não podemos descartar a possibilidade de que os problemas NP-Completo são de fato resolvíveis em tempo polinomial

## NP-Completeness e as classes P e NP

- Para se tornar um bom projetista de algoritmos, você deve entender os rudimentos da teoria da NP-Completeness
- Se puder determinar que um problema é NP-Completo, estará dando uma boa evidência de sua intratabilidade
- Então, seria melhor empregar o seu tempo no desenvolvimento de um algoritmo de aproximação ou resolvendo um caso especial tratável, em vez de procurar um algoritmo rápido que resolva o problema exatamente

## Como mostrar que um problema é NP-Completo: uma visão geral

- Quando dizemos que um problema é NP-Completo, fica subentendido que trata-se de um problema difícil de resolver, e não de um problema fácil de resolver
- Não estamos tentando provar a existência de um algoritmo eficiente, mas que provavelmente não existe um algoritmo eficiente
- Contamos com três conceitos fundamentais para mostrar que um problema é NP-Completo: **Problemas de decisão versus problemas de otimização**, **Reduções** e **Um primeiro problema NP-Completo**



## Problemas de decisão versus problemas de otimização

- Muitos problemas de interesse são **problemas de otimização**, para os quais cada solução possível (“válida”) tem um valor associado e para os quais desejamos encontrar uma solução viável com o melhor valor
- Por exemplo, o problema do SHORTEST-PATH, onde desejamos encontrar, em um grafo não dirigido  $G$  e vértices  $u$  e  $v$ , o caminho de  $u$  a  $v$  que utiliza o menor número de arestas
- Porém, a NP-Completeness não se aplica diretamente a problemas de otimização, mas a **problemas de decisão**, para os quais a resposta é simplesmente “sim” ou “não”

## Problemas de decisão versus problemas de otimização

- Embora problemas NP-Completo estejam confinados ao reino dos problemas de decisão, podemos tirar proveito de uma relação conveniente entre problemas de otimização e problemas de decisão
- Normalmente, podemos expressar um determinado problema de otimização como um problema de decisão relacionado impondo um limite para o valor a ser otimizado
- Por exemplo, um problema de decisão relacionado com SHORTEST-PATH é PATH: dado um grafo dirigido  $G$ , vértices  $u$  e  $v$ , e um inteiro  $k$ , existe um caminho de  $u$  a  $v$  que consiste em no máximo  $k$  arestas?

## Problemas de decisão versus problemas de otimização

- A relação entre um problema de otimização e seu problema de decisão relacionado age a nosso favor quando tentamos mostrar que o problema de otimização é “difícil”
- Isso porque o problema de decisão é de certo modo “mais fácil” ou, ao menos, “não é mais difícil”
- Como exemplo específico, podemos resolver PATH resolvendo SHORTEST-PATH e depois comparando o número de arestas no caminho mínimo encontrado com o valor do parâmetro  $k$  do problema de decisão

## Problemas de decisão versus problemas de otimização

- Em outras palavras, se um problema de otimização é fácil, seu problema de decisão relacionado também é fácil
- Em termos mais relevantes para a NP-Completeness, se pudermos apresentar evidências de que um problema de decisão é difícil, também apresentamos evidências de que seu problema de otimização relacionado é difícil
- Assim, embora restrinja a atenção a problemas de decisão, muitas vezes, a teoria da NP-Completeness também tem implicações para problemas de otimização

## Reduções

- Essa ideia de mostrar que um problema não é mais difícil ou não é mais fácil que outro se aplica até mesmo quando ambos são problemas de decisão
- Tiramos proveito dessa ideia em quase todas as provas da NP-Completeness, como veremos mais adiante
- Vamos considerar um problema de decisão  $A$ , que gostaríamos de resolver em tempo polinomial

## Reduções

- Denominamos a entrada para um determinado problema por **instância** desse problema; por exemplo, em PATH, uma instância seria um grafo  $G$  dado, vértices específicos  $u$  e  $v$  de  $G$  e um determinado inteiro  $k$
- Agora, suponha que já sabemos como resolver um problema de decisão diferente,  $B$ , em tempo polinomial
- Finalmente, suponha que temos um procedimento que transforma qualquer instância  $\alpha$  de  $A$  em alguma instância  $\beta$  de  $B$  com as seguintes características

## Reduções

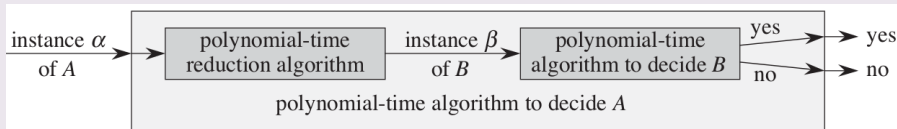


Figura: Fonte: Livro Algoritmos - Cormen

- A transformação demora tempo polinomial
- As respostas são as mesmas. Isto é, a resposta para  $\alpha$  é “sim” se e somente se a resposta para  $\beta$  também é “sim”

## Reduções

- Denominamos tal procedimento **algoritmo de redução** de tempo polinomial e, como mostra a figura anterior, ele proporciona um meio para resolver o problema A em tempo polinomial:
  - 1 Dada uma instância  $\alpha$  do problema A, use um algoritmo de redução de tempo polinomial para transformá-la em uma instância  $\beta$  do problema B
  - 2 Execute o algoritmo de decisão de tempo polinomial para B para a instância  $\beta$
  - 3 Use a resposta de  $\beta$  como a resposta para  $\alpha$



## Reduções

- Desde que cada uma dessas etapas demore tempo polinomial, as três juntas também demoram um tempo polinomial e, assim, temos um modo de decidir para  $\alpha$  em tempo polinomial
- Em outras palavras, “reduzindo” a solução do problema A à solução do problema B, usamos a “facilidade” de B para provar a “facilidade” de A
- Lembrando que a NP-Compleitude consiste em mostrar o quanto um problema é difícil, em vez de mostrar o quanto ele é fácil,
- Usamos reduções de tempo polinomial ao contrário para mostrar que um problema é NP-Completo

## Reduções

- Vamos avançar com essa ideia e mostrar como poderíamos usar reduções de tempo polinomial para demonstrar que não pode existir nenhum algoritmo de tempo polinomial, sem se preocupar, no momento, com a maneira de encontrar tal problema A
- Suponha ainda que tenhamos uma redução de tempo polinomial que transforma instâncias de A em instâncias de B
- Agora podemos usar uma prova simples por contradição para mostrar que não pode existir nenhum algoritmo de tempo polinomial para B
- Suponha o contrário, isto é, suponha que B tenha um algoritmo de tempo polinomial, o que contradiz nossa hipótese de inexistência de algoritmo polinomial para A

## Reduções

- Para a NP-Compleitude, não podemos assumir que não existe absolutamente nenhum algoritmo de tempo polinomial para o problema A
- Contudo, a metodologia da prova é semelhante no sentido de que provamos que o problema B é NP-completo considerando que o problema A também é NP-completo

## Um primeiro problema NP-Completo

- Como a técnica de redução se baseia em ter um problema que já sabemos ser NP-completo para provar que um problema diferente é NP-completo, precisamos de um “primeiro” problema NP-completo
- O **primeiro problema** que usaremos é o da satisfazibilidade de circuitos, no qual temos um circuito computacional booleano composto por portas AND, OR e NOT, e desejamos saber se existe algum conjunto de entradas booleanas para esse circuito que faça sua saída ser 1
- Veremos que esse primeiro problema é NP-completo mais adiante

O que vem por aí?

- Redução polinomial: SAT, 3SAT e CLIQUE



UNIVERSIDADE  
FEDERAL DO CEARÁ  
CAMPUS DE CRATEÚS

# Classe de complexidade de tempo: Introdução/ $P \times NP$

Teoria da Computação

Professor: Rennan Dantas

Universidade Federal do Ceará  
Campus de Crateús

06 de junho de 2023