

# Introdução à classe de problemas NP- Completos

R. Rossetti, A.P. Rocha, A. Pereira, P.B. Silva, T. Fernandes  
FEUP, MIEIC, CAL, 2010/2011

## Introdução

### ■ Considerações Práticas

- Em alguns casos práticos, alguns algoritmos podem resolver problemas simples em tempo razoável (e.g.  $n \leq 20$ ); mas quando se trata de *inputs* maiores (e.g.  $n \geq 100$ ) o desempenho degrada consideravelmente
- Soluções desse género podem estar a executar em tempo exponencial, da ordem de  $n^{1/n}$ ,  $2^n$ ,  $2^{(2^n)}$ ,  $n!$ , ou mesmo piores do que isso
- Para algumas classes de problemas, é difícil determinar se há algum paradigma ou técnica que leve à solução do mesmo, ou se há formas de provar que o problema é intrinsecamente difícil, não sendo possível encontrar uma solução algorítmica cujo desempenho seja sub-exponencial
- Para alguns problemas difíceis, é possível afirmar que, se um desses problemas se pode resolver em tempo polinomial, então todos podem ser resolvidos em tempo polinomial!

## Tempo Polinomial como referência

- Tempo polinomial é a referência que define e separa a classe de problemas que **podem ser resolvidos eficientemente**. Assim, se um problema pode ser resolvido eficientemente, então significa que o seu tempo de execução é polinomial.
- Esta avaliação é geralmente medida em termos do tempo de execução do algoritmo, usando a complexidade no pior caso, como uma função de  $n$ , que é o tamanho do *input* do problema
- Um algoritmo de tempo polinomial tem tempo de execução da ordem de  $O(n^k)$ , onde  $k$  é uma constante independente de  $n$
- Um problema é dito ser “**resolúvel em tempo polinomial**” se houver um algoritmo de tempo polinomial que o resolva
- Algumas funções parecem não ser polinomiais, mas podem ser tratadas como tal: e.g.  $O(n \log n)$  tem delimitação superior da ordem de  $O(n^2)$
- Algumas funções parecem ser polinomiais, mas podem não o ser na verdade: e.g.  $O(n^k)$ , se  $k$  variar em função de  $n$ , tamanho do *input*.

## Problemas de Decisão

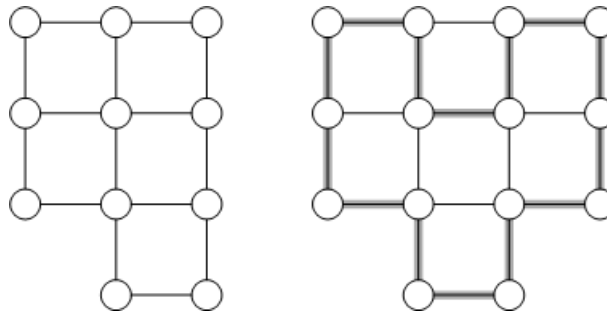
- Reformulação de problemas de otimização
  - Muitos dos problemas práticos que se pretende resolver são problemas de otimização (maximizar ou minimizar alguma métrica)
  - Um problema é dito ser um “**problema de decisão**” se o seu *output* ou resposta deve ser um simples “SIM” ou “NÃO” (ou derivativos do tipo “V/F”, “0/1”, “aceitar/rejeitar”, etc.)
  - Muitos problemas de otimização podem ser expressos em termos de problemas de decisão.

Por exemplo: o problema “qual o menor número de cores que se pode utilizar para colorir um grafo?” pode ser expresso como “Dado um grafo  $G$  e um inteiro  $k$ , é possível colori  $G$  com  $k$  cores?”
- A classe de problemas **P** é definida por todos os problemas de decisão que podem ser resolvidos em tempo polinomial!

## Verificação do Tempo Polinomial

- *Undirected Hamiltonian cycle problem (UHC)*

- Dado um grafo  $G$ , “é possível determinar se  $G$  possui um ciclo que visita todo vértice exactamente uma vez?”



## Verificação do Tempo Polinomial

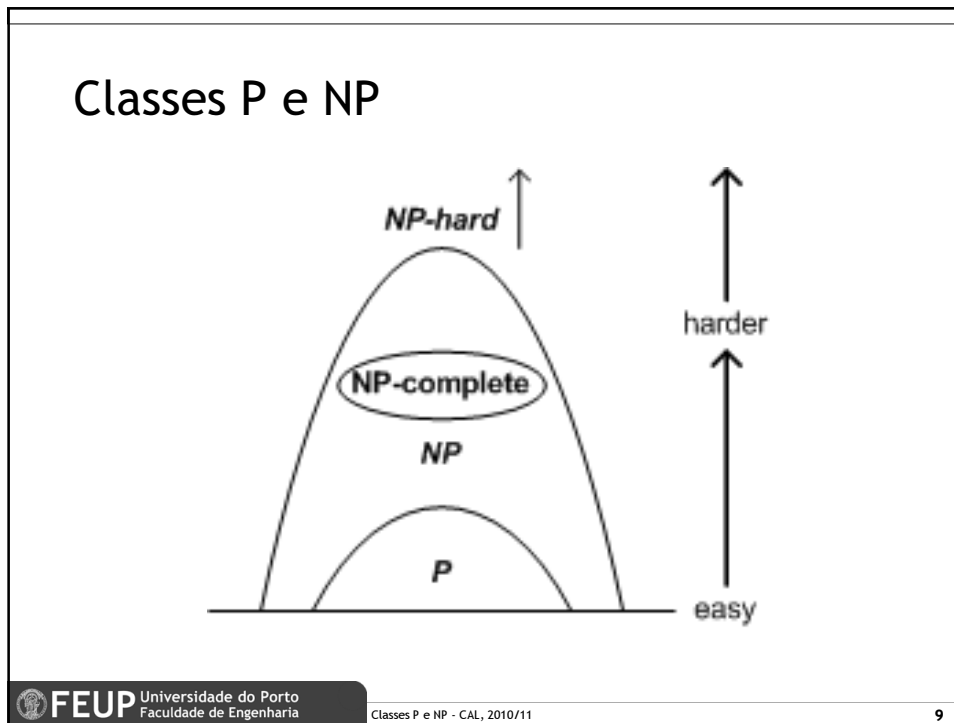
- Caso se conheça um ciclo (e.g.  $\langle v_3, v_7, v_1, \dots, v_{13} \rangle$ ), é fácil verificá-lo, por inspecção. Ainda ã sendo possível implementar algoritmo p/resolver o problema, seria fácil “verificar” se  $G$  é ou não “Hamiltoniano”
  - O ciclo neste caso é dito ser um “**certificado**”; trata-se de uma informação que permite verificar se uma dada “string” está numa “linguagem” (em problemas de reconhecimento de linguagem)
  - Caso seja possível verificar a precisão de um certificado para um problema em tempo polinomial, diz-se que o problema é “verificável em tempo polinomial”
  - Nem todas as “linguagens” gozam da propriedade de serem facilmente verificáveis! Por exemplo: seja o problema definir se um grafo  $G$  tem exactamente um ciclo de Hamilton. É fácil verificar se existe pelo menos um ciclo, mas não é simples demonstrar que não há outro!
- A classe de problemas NP é definida por todos os problemas que podem ser verificados por um algoritmo de  $T$  polinomial

## Verificação do Tempo Polinomial

- **Execução de tempo polinomial é diferente de verificação de tempo polinomial!**
  - O circuito de Hamilton é verificável em tempo polinomial, mas acredita-se não haver uma solução executável em tempo polinomial que encontre um circuito de Hamilton
- **Por que NP e não VP?**
  - O termo NP vem de “*nondeterministic polynomial time*,” relacionado com um programa a executar num “computador não determinístico” capaz de realizar palpites; basicamente, tal arquitectura seria capaz de não deterministicamente conjecturar o valor do certificado e verificar, em tempo polinomial, se uma *string* está na linguagem ou não.

## Classes P e NP

- $P \subseteq NP$ .
  - Assim, se um problema é resolúvel em tempo polinomial, então pode-se certamente verificar se uma solução é correcta em tempo polinomial
- Não se sabe certamente se  $P = NP$ .
  - Ou seja, poder verificar se uma solução é correcta em tempo polinomial não garante ou ajuda encontrar um algoritmo que resolva o problema em tempo polinomial
  - $P \neq NP$ ? Muitos autores acreditam que sim, mas não há provas!
- A classe de problemas **NP-Completo** é a classe dos problemas mais difíceis de resolver em toda a classe NP.
- Pode haver problemas ainda mais difíceis de resolver que não estejam enquadrados na classe de problemas NP; neste caso, são chamados **problemas NP-difíceis (NP-hard)**



## Redução de Problemas NP

- Suponha que há dois problemas,  $A$  e  $B$ . Sabe-se que  $A$  é impossível de ser resolvido em tempo polinomial
- Pretende-se provar que  $B$  não pode ser resolvido em tempo polinomial. Como provar ou demonstrar que:
 
$$(A \notin P) \Rightarrow (B \notin P)$$
- Pode-se tentar provar o contraposto:
 
$$(B \in P) \Rightarrow (A \in P)$$
  - Em outras palavras, para demonstrar que  $B$  não é resolúvel em tempo polinomial, supõem-se que há um algoritmo que resolve  $B$  em tempo polinomial, e então deriva-se uma contradição pela demonstração de que  $A$  pode ser resolvido em tempo polinomial

FEUP Universidade do Porto  
 Faculdade de Engenharia

Classes P e NP - CAL, 2010/11 10

## Redução de Problemas NP

### ■ Premissa

- Suponha que há uma subrotina que pode resolver qualquer instância do problema  $B$  em tempo polinomial
- Tenta-se demonstrar que a mesma subrotina pode ser utilizada para resolver  $A$  em tempo polinomial
- Então tem-se “reduzido o problema  $A$  no problema  $B$ ”!
- Como se sabe que  $A$  não se pode resolver em tempo polinomial, então está-se basicamente a tentar provar que a subrotina não pode existir, implicando que  $B$  não pode ser resolvido em tempo polinomial

## Redução de Problemas NP

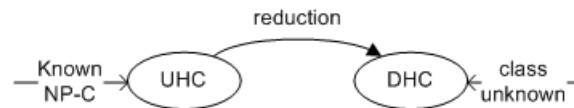
### ■ Exemplo

- Sabe-se que o problema UHC é um problema NP-completo! Não se conhece algoritmo de tempo polinomial que o resolva.
- Problema: suponha um director técnico pede a um dos seus engenheiros para encontrar uma solução polinomial para um problema diferente, nomeadamente o problema de encontrar um ciclo de Hamilton num grafo dirigido (DHC).
- Depois de pensar numa solução, por algum tempo, o engenheiro convence-se de que não se trata de uma solicitação sensata. Será que considerar arestas direccionais tornaria o problema de alguma forma mais fácil? Apesar de ambos (director e eng.) concordarem que UHC é NP-completo, o director está convencido de que DHC é viável e fácil. Como convencê-lo do contrário?

## Redução de Problemas NP

### ■ Solução

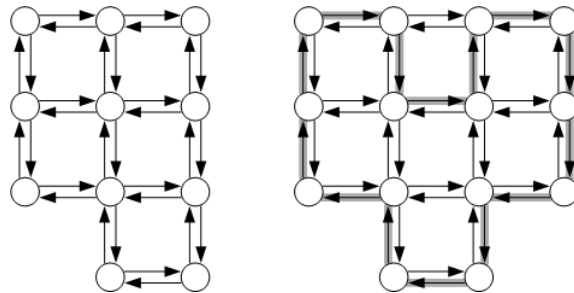
- Pode-se tentar convencer o director de que “se houvesse uma solução eficiente para DHC, então se demonstraria que seria então possível resolver UHC em tempo polinomial.”
- Em particular, usar-se-ia a mesma subrotina usada no DHC para resolver o UHC. Uma vez que ambos conhecem que UHC não é resolúvel, então tal rotina não pode existir. Portanto, DHC também não é resolúvel em tempo polinomial!



## Redução de Problemas NP

### ■ Solução

- Dado um grafo  $G$ , criar um grafo dirigido  $G'$  pela substituição de cada aresta  $\{u, v\}$  por duas arestas dirigidas:  $(u, v)$  e  $(v, u)$
- Cada caminho simples em  $G$  é um caminho simples em  $G'$ , e vice-versa. Portanto,  $G$  terá um ciclo de Hamilton se, e somente se,  $G'$  também o tiver!



## Redução de Problemas NP

### ■ Solução

- Redução UHC  $\rightarrow$  DHC

```
bool UHC (graph G) {
    create digraph G' with the same number of vertices as G
    foreach edge (u, v) in G
        Add edges (u, v) and (v, u) in G'
    return DHC (graph G')
}
```

- Note-se que nenhum dos problemas foi efectivamente resolvido. Apenas demonstrou-se como converter uma solução para o DHC numa solução para o UHC. Este procedimento é chamado “redução” e é crucial para a teoria dos problemas NP-completos.

## Redução de Problemas NP

### ■ Definição

- Dados dois problemas,  $A$  e  $B$ , diz-se que  $A$  é polinomialmente redutível a  $B$  se, dada uma subrotina de tempo polinomial para  $B$ , pode-se utilizá-la para resolver  $A$  em tempo polinomial. Quando tal se verifica, expressa-se por

$$A \leq_p B$$

- **Lema:** Se  $A \leq_p B$  e  $B \in P$  então  $A \in P$
- **Lema:** Se  $A \leq_p B$  e  $A \notin P$  então  $B \notin P$
- **Lema:** Se  $A \leq_p B$  e  $B \leq_p C$  então  $A \leq_p C$  (transitividade)



## Redução de Problemas NP

### ■ Definição + formal da classe dos problemas NP- completos

- Um problema de decisão  $B \in NP$  é NP-completo se  

$$A \leq_p B \mid \forall A \in NP$$
- Assim, se  $B$  pode ser resolvido em tempo polinomial, então qualquer outro problema  $A$  em NP é resolúvel em tempo polinomial

- **Lema:**  $B$  é NP-completo se

- (1)  $B \in NP$ , e
- (2)  $A \leq_p B$  para algum problema  $A$ , se  $A$  é NP-Completo

## Redução de Problemas NP

### ■ Procedimento:

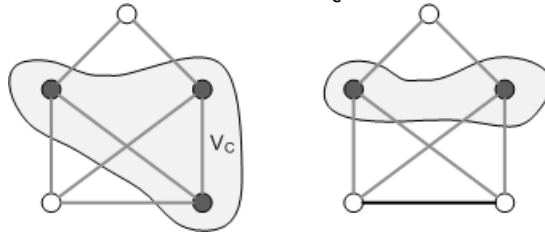
Dado um problema  $X$ , prove que o mesmo é pertencente à classe dos problemas NP-completos.

- Provar que  $X$  está em NP
- Seleccionar um problema  $Y$  que se sabe ser NP-completo
- Definir uma redução de tempo polinomial de  $Y$  para  $X$
- Provar que, dada uma instância de  $Y$ ,  $Y$  tem uma solução se, e se somente,  $X$  tem uma solução



## Vertex Cover

- Uma cobertura de vértices de um grafo  $G = (V, E)$  é um subconjunto  $V_C \subseteq V$ , tal que toda aresta  $(a, b) \in E$  é incidente em pelo menos um vértice  $u \in V_C$ .

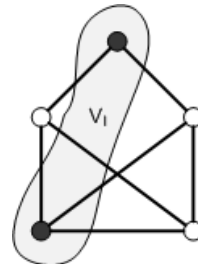


- Vértices em  $V_C$  “cobrem” todas as arestas em  $G$ .
- Reformulação de VC como um problema de decisão
  - O grafo  $G$  tem uma cobertura de vértices de tamanho  $k$ ?

## Independent Set

- Um conjunto independente de um grafo  $G = (V, E)$  é um subconjunto  $V_I \subseteq V$ , tal que não há dois vértices em  $V_I$  que partilham uma aresta de  $E$

- $u, v \in V_I$  não podem ser vizinhos em  $G$ .



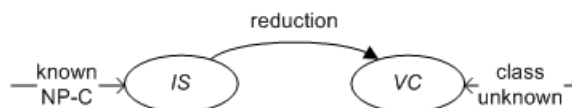
- Reformulação de VI como um problema de decisão
  - O grafo  $G$  tem um conjunto independente de tamanho  $k$ ?

## Vertex Cover é NP-completo?

- Dado que o problema de decisão de Conjunto Independente (IS) é NP-completo, provar que o problema de Cobertura de Vértices também é NP-completo
  
- Solução: (1) Provar que VC pertence à classe NP.
  - Dado  $V_C$ , uma cobertura de vértices de  $G = (V, E)$ ,  $|V_C| = k$   
Pode-se verificar em  $O(|E| + |V|)$  que  $V_C$  é uma cobertura de vértices de  $G$ . Como?
    - Para cada vértice  $\in V_C$ , remover todas as arestas incidentes
    - Verificar se todas as arestas foram removidas de  $G$ .
  
  - Então, *Vertex Cover*  $\in$  NP!

## Vertex Cover é NP-completo?

- (2) Seleccionar um problema que se conhece ser NP-completo
  - O problema do Conjunto Independente (IS), em grafos, é reconhecidamente um problema NP-completo!
  - Usar IS para provar que VC é NP-completo



## Vertex Cover é NP-completo?

- (3) Definir uma redução de tempo polinomial de IS para VC:
  - Dada uma instância geral de IS:  $G' = (V', E')$ ,  $k'$
  - Construir uma instância específica de VC:  $G = (V, E)$ ,  $k$ 
    - $V = V'$
    - $E = E'$
    - $(G = G')$
    - $k = |V'| - k'$
  - Esta transformação é polinomial:
    - Tempo constante para contruir  $G = (V, E)$
    - $O(|V|)$  para contar o número de vértices
  - Provar que há um  $V_I$  ( $|V_I| = k'$ ) para  $G'$  se, e se somente, há um  $V_C$  ( $|V_C| = k$ ) para  $G$ .

## Vertex Cover é NP-completo?

- (3) Definir uma redução de tempo polinomial de IS para VC:
  - Dada uma instância geral de IS:  $G' = (V', E')$ ,  $k'$
  - Construir uma instância específica de VC:  $G = (V, E)$ ,  $k$ 
    - $V = V'$
    - $E = E'$
    - $(G = G')$
    - $k = |V'| - k'$
  - Esta transformação é polinomial:
    - Tempo constante para contruir  $G = (V, E)$
    - $O(|V|)$  para contar o número de vértices
  - Provar que há um  $V_I$  ( $|V_I| = k'$ ) para  $G'$  se, e se somente, há um  $V_C$  ( $|V_C| = k$ ) para  $G$ .

## Vertex Cover é NP-completo?

- (4) Provar que  $G'$  tem um conjunto independente  $VI$  de tamanho  $k'$  se, e se somente,  $VC$  tem uma cobertura  $Vc$  de tamanho  $k$ .
  - Considere dois conjuntos  $I$  e  $J$  |  $I \cap J = \emptyset, I \cup J = V = V'$
  - Dada qualquer aresta  $(u, v)$ , um dos seguintes casos se verifica:
    1.  $u, v \in I$
    2.  $u \in I$  e  $v \in J$
    3.  $u \in J$  e  $v \in I$
    4.  $u, v \in J$

## Vertex Cover é NP-completo?

- (4) Continuação...
  - Assumindo-se que  $I$  é um conjunto independente de  $G'$ , então:
    - O caso 1 não pode ser (vértices em  $I$  não podem ser adjacentes)
    - Nos casos 2 e 3,  $(u, v)$  tem *exactamente um* ponto terminal em  $J$
    - No caso 4,  $(u, v)$  tem *ambos* os pontos terminais em  $J$
    - Nos casos 2, 3 e 4,  $(u, v)$  tem *pelo menos um* ponto terminal em  $J$
    - Então, vértices em  $J$  cobrem todas as arestas de  $G'$
    - Também:  $|I| = |V| - |J|$  uma vez que  $I \cap J = \emptyset, I \cup J = V = V'$
    - Assim, se  $I$  é um conjunto independente de  $G'$ , então  $J$  é uma cobertura dos vértices de  $G'$  ( $= G$ )
  - Similarmente, pode-se provar que se  $J$  é uma cobertura dos vértices de  $G'$ , então  $I$  é um conjunto independente de  $G'$

## Exemplos de problemas $NP$ -completo

- Alguns exemplos são
  - Ciclos de Hamilton
  - Coloração em grafos
  - Cliques em grafos
  - Subgrafos e supergrafos
  - Árvores de expansão
  - Cortes e conectividade
  - Problemas de fluxo
  - Outros...

## Referências e mais informação

- T. Cormen *et al.* (2009) “Introduction to Algorithms.” Cambridge, MA: MIT press.
- R. Johnsonbaugh & M. Schaefer (2004) “Algorithms.” Upper Saddle River, NJ: Prentice Hall.
- C.A. Shaffer (2001) “A Practical Introduction to Data Structures and Algorithm Analysis.” Upper Saddle River, NJ: Prentice Hall.