

Υπολογιστική Πολυπλοκότητα

Διδάσκοντες: **Σ. Ζάχος, Δ. Φωτάκης**
Επιμέλεια διαφανειών: **Δ. Φωτάκης**

Σχολή Ηλεκτρολόγων Μηχανικών
και Μηχανικών Υπολογιστών

Εθνικό Μετσόβιο Πολυτεχνείο



Υπολογιστική Πολυπλοκότητα

- Γιατί κάποια (επιλύσιμα) **προβλήματα** είναι δύσκολο να λυθούν από **υπολογιστικές μηχανές**.
 - Ποιά επιλύσιμα προβλήματα είναι **εύκολα** και ποιά **δύσκολα**;
- Αντικείμενο: ελάχιστοι **υπολογιστικοί πόροι** για επιλύσιμα προβλήματα.
 - Εύλογοι υπολογιστικοί πόροι: **ευεπίλυτα προβλήματα**.
 - Fractional knapsack, minimum spanning tree, shortest paths, max-flow, min-cut, linear programming, ...
 - Διαφορετικά, **δισεπίλυτα** προβλήματα.
 - TSP, discrete knapsack, vertex cover, independent set, set cover, scheduling, ...
 - Επίδραση **υπολογιστικού μοντέλου**.

Προσέγγιση

- Κλάσεις προβλημάτων (**complexity classes**) με παρόμοια υπολογιστική «δυσκολία» (**computational complexity**).
- Με (κατάλληλη) **αναγωγή** ορίζουμε «διάταξη» προβλημάτων σε κάθε κλάση (με βάση δυσκολία).
 - Δυσκολότερα προβλήματα: **πλήρη** για την κλάση, συνοψίζουν δυσκολία κλάσης.
 - Πλήρες πρόβλημα «εύκολο»: όλη η κλάση «εύκολη».
 - Αρνητικό αποτέλεσμα: όλα τα πλήρη προβλήματα «δύσκολα».
 - Έτσι (προσπαθούμε να) καθορίσουμε **επαρκείς υπολογιστικούς πόρους** για επίλυση **δύσκολων προβλημάτων**.
- Διαλεκτική σχέση **αλγόριθμων** και **πολυπλοκότητας**.

Χρονική Πολυπλοκότητα

- Χρονική πολυπλοκότητα DTM M:
 - Αύξουσα συνάρτηση $t: N \rightarrow N$ ώστε για κάθε x , $|x| = n$, $M(x)$ τερματίζει σε $\leq t(n)$ βήματα.
- Χρονική πολυπλοκότητα προβλήματος Π:
 - Χρονική πολυπλοκότητα «ταχύτερης» DTM που λύνει Π.
- Κλάση **$\mathbf{DTIME}[t(n)] \equiv \{\Pi : \Pi \text{ λύνεται σε χρόνο } O(t(n))\}$**
- Ίεραρχία κλάσεων χρονικής πολυπλοκότητας:
 $\mathbf{DTIME}[t(n)] \subset \mathbf{DTIME}[\omega(t(n) \log t(n))]$
 $\mathbf{DTIME}[n] \subset \mathbf{DTIME}[n^2] \subset \mathbf{DTIME}[n^3] \subset \dots$
- Πολυωνυμικός χρόνος: **$\mathbf{P} \equiv \bigcup_{k \geq 0} \mathbf{DTIME}[n^k]$**
- Εκθετικός χρόνος: **$\mathbf{EXP} \equiv \bigcup_{k \geq 0} \mathbf{DTIME}[2^{n^k}]$** **$\mathbf{P} \subset \mathbf{EXP}$**

Ευεπίλυτα Προβλήματα

- **Κλάση P**: προβλήματα απόφασης που λύνονται σε πολυωνυμικό χρόνο.
- **Θέση Cook – Karp**: κλάση **ευεπίλυτων** προβλημάτων ταυτίζεται με **κλάση P**.

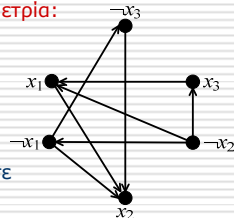
- | | |
|--|---|
| Υπέρ θέσης Cook – Karp: | Εναντίον θέσης Cook – Karp: |
| – Συνήθως πολυώνυμα μικρού βαθμού (π.χ. n, n^2, n^3). | – Ακραίες περιπτώσεις : πρακτικό το n^{100} αλλά όχι το $(1.001)^n$! |
| – Κλειστότητα κλάσης. | – Γραμμικός Προγραμματισμός: Simplex εκθετικού χρόνου αλλά πολύ γρήγορος στην πράξη. |
| – Διπλασιασμός υπολογιστικής ισχύος: σημαντική αύξηση στο μέγεθος στιγμιότυπων που λύνουμε. | Ελλειψοειδές πολυωνυμικού χρόνου αλλά καθόλου πρακτικός! |

k-Ικανοποιησιμότητα

- Λογική πρόταση ϕ σε **k-Συζευκτική Κανονική Μορφή**, **k-CNF**: $\phi \equiv c_1 \wedge \dots \wedge c_m$, όπου $c_i = l_{i1} \vee \dots \vee l_{ik}$, με $l_{ij} \in \{x_1, \neg x_1, \dots, x_n, \neg x_n\}$
 - c_j : όροι. l_{ij} : **literals**. #literals σε κάθε όρο $\leq k$.
 - Π.χ. για $k = 2$: $(x_1 \vee x_2) \wedge (x_1 \vee \neg x_2) \wedge (\neg x_1 \vee x_2) \wedge (x_2 \vee x_3)$
- **k-Ικανοποιησιμότητα**:
 - Δίνεται ϕ σε k-CNF. Είναι ϕ **ικανοποίησιμη**;

2-Ικανοποιησιμότητα

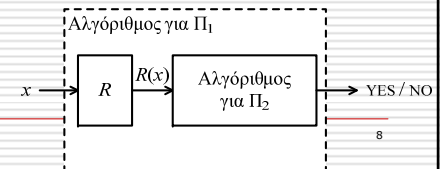
- 2-Ικανοποιησιμότητα $\in P$.
 - Παρατηρούμε ότι $l_i \vee l_j \equiv (\neg l_i \rightarrow l_j) \wedge (\neg l_j \rightarrow l_i)$
 - Κατασκευάζουμε κατευθ. **γράφημα** G_ϕ με «συνεπαγωγές» ϕ . G_ϕ έχει **κορυφές** $\{x_1, \dots, x_n\} \cup \{\neg x_1, \dots, \neg x_n\}$
 - Για κάθε όρο $l_i \vee l_j$, **ακμές** G_ϕ $(\neg l_i, l_j)$ και $(\neg l_j, l_i)$
 - Ακμές και μονοπάτια G_ϕ εμφανίζουν **συμμετρία**: **ακμή** $(l_i, l_j) \leftrightarrow$ **ακμή** $(\neg l_j, \neg l_i)$
 $l_i - l_j$ μονοπάτια $\leftrightarrow \neg l_j - \neg l_i$ μονοπάτια.
 - Όμως $l_i \rightarrow l_j$ **ψευδής** $\leftrightarrow l_i = 1$ και $l_j = 0$
 - ϕ **μη ικανοποίησιμη** αν υπάρχουν $x_i - \neg x_i$ και $\neg x_i - x_i$ μονοπάτια.
 - Λόγω αυτών, **καμία αποτίμηση** x_i και $\neg x_i$ σε **συμπληρωματικές** τιμές **δεν ικανοποιεί** ϕ .



$$(x_1 \vee x_2) \wedge (x_1 \vee \neg x_2) \wedge (\neg x_1 \vee x_2) \wedge (x_2 \vee x_3)$$

(Πολυωνυμική) Αναγωγή

- Π_1 **ανάγεται** **ανάγεται** πολυωνυμικά σε Π_2 ($\Pi_1 \leq_p \Pi_2$):
 - Υπάρχει **πολυωνυμικά** υπολογίσιμη **συνάρτηση** $R: \Sigma^* \rightarrow \Sigma^*$ ώστε $\forall x \in \Sigma^*, x \in \Pi_1 \Leftrightarrow R(x) \in \Pi_2$.
 - R καλείται **πολυωνυμική αναγωγή**.
 - $\Pi_1 \leq_p \Pi_2$: Π_2 είναι **τουλ. τόσο δύσκολο** όσο το Π_1 (για τον υπολογισμό σε πολυωνυμικό χρόνο).
 - Αν $\Pi_2 \in P$, τότε και $\Pi_1 \in P$.
 - Αν $\Pi_1 \notin P$, τότε και $\Pi_2 \notin P$.
- Παράδειγμα αναγωγής: **2-SAT \leq_p Προσπελασιμότητα**.



Πληρότητα

- Έστω **C** μια κλάση προβλημάτων.
 - Π είναι **C-δύσκολο (C-hard)** ως προς αναγωγή R αν κάθε πρόβλημα Π' στην **C** ανάγεται κατά R στο Π. $\forall \Pi' \in C, \Pi' \leq_R \Pi$
 - Αν $\Pi \in C$ και Π είναι **C-δύσκολο** ως προς αναγωγή R, τότε Π είναι **C-πλήρες (C-complete)** ως προς R. $\forall \Pi' \in C, \Pi' \leq_R \Pi$ και $\Pi \in C$
 - Αναγωγή πρέπει να είναι «λίγο ευκολότερη» από «δυσκολότερα» προβλήματα στην κλάση **C**.
- Πλήρη προβλήματα (ως προς κατάλληλη αναγωγή) **συνορίζουν υπολογιστική δυσκολία** κλάσης **C**.
- Κλάση **C** κλειστή ως προς αναγωγή R αν $\forall \Pi_1, \Pi_2, \Pi_1 \leq_R \Pi_2$ και $\Pi_2 \in C \Rightarrow \Pi_1 \in C$

Ιδιότητες Αναγωγής

- Κλάση **P** είναι κλειστή ως προς πολυωνυμική αναγωγή.
 - Αν $\Pi_2 \in P$, τότε και $\Pi_1 \in P$.
- Πολυωνυμική αναγωγή είναι μεταβατική.
 - Σύνθεση πολυωνυμικών αναγωγών αποτελεί πολυωνυμική αναγωγή.
- Αν $\Pi_1 \leq_P \Pi_2$ και $\Pi_2 \leq_P \Pi_1$, τότε Π_1 και Π_2 πολυωνυμικά ισοδύναμα, $\Pi_1 \equiv_P \Pi_2$.
- Κλάσεις κλειστές ως προς αναγωγή R με κοινό πλήρες πρόβλημα ως προς αναγωγή R **ταυτίζονται**.
 - Έστω κλάσεις **C₁, C₂** κλειστές ως προς αναγωγή R.
 - Αν **C₁, C₂** έχουν κοινό πλήρες πρόβλημα Π ως προς αναγωγή R, τότε **C₁ = C₂**.

(Απλά) Παραδείγματα Αναγωγών

- Κύκλος Hamilton \leq_P TSP με αποστάσεις 1 και 2 – TSP(1, 2).
 - Δίνεται γράφημα $G(V, E)$. Έχει G κύκλο Hamilton;
 - Από G, κατασκευάζουμε στιγμιότυπο I_G του TSP(1, 2):
 - Μία «πόλη» u για κάθε κορυφή $u \in V$.
 - Συμμετρικές αποστάσεις: $d(u, v) = \begin{cases} 1 & \text{αν } \{u, v\} \in E \\ 2 & \text{αν } \{u, v\} \notin E \end{cases}$
 - G έχει κύκλο Hamilton αν I_G έχει περιοδεία μήκους $\leq |V|$.
- TSP(1, 2) \leq_P Metric TSP.
 - 1^ο ειδική περίπτωση 2^{ου}: αποστάσεις 1 και 2 ικανοποιούν τριγωνική ανισότητα.

(Απλά) Παραδείγματα Αναγωγών

- Min Vertex Cover \equiv_P Max Independent Set \equiv_P Max Clique.
 - Vertex cover C σε γράφημα $G(V, E)$ αν independent set $V \setminus C$ σε γράφημα G αν clique $V \setminus C$ σε συμπληρωματικό γράφημα \bar{G} .
- Έστω μη κατευθυνόμενο γράφημα $G(V, E)$, $|V| = n$. Τα παρακάτω είναι ισοδύναμα:
 - Το G έχει vertex cover $\leq k$.
 - Το G έχει independent set $\geq n - k$.
 - Το συμπληρωματικό \bar{G} έχει clique $\geq n - k$.

«Δύσκολα» Προβλήματα

- Τι κάνουμε όταν ένα πρόβλημα φαίνεται «δύσκολο»;
 - «Δύσκολο»: μετά από **μεγάλη προσπάθεια**, δεν βρίσκουμε αποδοτικό αλγόριθμο (πολυωνυμικού χρόνου).
- Πάμε στο αφεντικό και λέμε:
 - Δεν **μπορώ** να βρω αποδοτικό αλγόριθμο. **Απόλυση!**
 - Δεν **υπάρχει** αποδοτικός αλγόριθμος. **Too good to be true!**
 - **Κανένας** δεν μπορεί να βρει αποδοτικό αλγόριθμο:
 - **Ανάγουμε** πολυωνυμικά κάποιο γνωστό **NP-πλήρες** πρόβλημα στο «δικό μας».
- Θεωρία **NP-πληρότητας**.
 - **NP-πλήρη**: κλάση εξαιρετικά **σημαντικών προβλημάτων** που ανάγονται πολυωνυμικά το ένα στο άλλο.
 - **Είτε όλα** λύνονται σε πολυωνυμικό χρόνο **είτε κανένα**.
 - Έχουν **μελετηθεί τόσο πολύ**, ώστε όλοι πιστεύουν ότι **κανένα!**