

928: Problèmes NP-Complets: Exemples de réduction.

But: Introduire une classe de problèmes de difficultés équivalentes auxquels aucun algorithme utilisable dans le cas général n'a été trouvé, mais dont on ne sait pas s'il existe. La classe NP comprend des problèmes présents dans la plupart des domaines scientifiques.

⊕ Notion de NP-complétude

1) Un exemple [G-3]

Problème de voyageur de commerce (TSP1):

→ Instance: Un ensemble fini $S = \{s_1, \dots, s_n\}$ et une fonction distance

$$d: S^2 \rightarrow \mathbb{N}^*$$

→ Problème: trouver un cycle $\sigma = (s_{\sigma(1)}, \dots, s_{\sigma(n)})$ minimisant la

$$\text{longueur d'un tour: } \sum_{i=1}^{n-1} d(c_{\sigma(i)}, c_{\sigma(i+1)}) + d(c_{\sigma(n)}, c_{\sigma(1)})$$

- Un algorithme consiste à calculer la longueur des $n!$ tours possibles et en prendre un minimal. La complexité d'un tel algorithme le rend inutilisable en pratique.
- Etant donné un tour, on peut vérifier en temps linéaire si son coût est inférieur à un entier k fixé en paramètre.

2) La classe NP [Car] [F-B]

Def 1: [Vérificateur / Classe NP]: • Un vérificateur en temps polynomial pour un langage L est une machine de Turing non déterministe V qui accepte des entrées de la forme $\langle w, c \rangle$ en temps polynomial en $|w|$ telle que $L = \{w \in \Sigma^* \mid \exists c, \langle w, c \rangle \in L(V)\}$

• Un langage L est dans NP s'il admet un vérificateur en temps polynomial.

Ex 2: • TSP2: Étant donné S , d et $k \in \mathbb{N}^*$, le problème de savoir si S admet un tour de longueur inférieure à k est NP. C'est le problème de décision associé au problème

d'optimisation TSP1 étudié précédemment.

- L'ensemble des nombres premiers codés en binaire est dans $Co-NP = \overline{NP}$ (Zem)
- Rmq 3: Intuitivement, NP représente les problèmes où l'on peut vérifier par un algorithme polynomial si une solution potentielle est effectivement solution ou non.
- NP est l'ensemble des langages acceptés par machines de Turing non déterministes en temps polynomial.

Rmq 4: $PC \subset NP \subset Exptime$ et on ne sait pas si les inclusions sont strictes. (au moins une des deux l'est)

3) Réduction polynomiale [Car] [K-T]

Def 5 [Réduction polynomiale]: Soient A et B deux problèmes codés par L_A et L_B sur Σ_A et Σ_B . Une réduction polynomiale de A à B est une fonction

$f: \Sigma_A^* \rightarrow \Sigma_B^*$ calculable en temps polynomial par machine de Turing telle que

$$\{w \in L_A\} \iff \{f(w) \in L_B\}$$

Dans ce cas, on note $A \leq_p B$.

Ex: • Problème du cycle Hamiltonien: (Ham-cycle)

→ Instance: G graphe orienté, $G = (S, A)$

→ Question: Existe-t-il un cycle hamiltonien, ie un cycle visitant chaque sommet une unique fois (sauf le sommet de départ qui est aussi le sommet d'arrivée).

Réduction de Ham-Cycle à TSP2:

Soit $G = (S, A)$ instance de Ham-Path, on définit P instance (S', d, k) de TSP2

de la manière suivante: → S' est une copie de S

$$\rightarrow d(s_i, s_j) = \begin{cases} 1 & \text{si } (s_i, s_j) \in A \\ 2 & \text{sinon} \end{cases}$$

$$\rightarrow k = n = |S|$$

On obtient une correspondance directe entre un tour de longueur $\leq n$ dans TSP2 et un cycle hamiltonien dans Ham-Path. Cette réduction se construit en temps $O(|S|^2)$.

De tout algorithme résolvant TSP2, on déduit un algorithme résolvant Ham-Cycle.

(+) $\begin{matrix} x & 215^a \\ 0 & 5+0^c \end{matrix}$



Prop 6: Si $A \leq_p B$ et $B \in P$, alors $A \in P$.

4) Notion de NP-complétude et exemples de références [Car]

Def 7: [NP-dur / NP-complet]:

- Un problème A est NP-dur si tout problème de NP se réduit à A en temps polynomial.
- Un problème est NP-complet s'il est NP et NP-dur.

Thm 8: [Cook-Levin]: SAT: \rightarrow instance: φ formule du calcul propositionnel sous forme normale conjonctive sur un ensemble fini de variables.

DVPT 1

\rightarrow question: existe-t-il une évaluation satisfaisant φ ?

Le problème SAT est NP-complet.

Prop 9: Si $A \leq_p B$ et A est NP-dur, alors B est NP-dur.

Prop 10: \mathbb{P} n'est donc plus nécessaire de montrer que tout problème NP se réduit à A dans une preuve de NP-difficulté. Une réduction d'un problème NP-complet suffit.

- SAT constitue l'exemple de référence des problèmes NP-complets et fut le premier classifié comme NP-complet.

Problème 3-SAT: \rightarrow instance: une formule φ du calcul propositionnel sous forme normale conjonctive sur un ensemble fini de variables où chaque clause possède au plus 3 littéraux.

\rightarrow existe-t-il une évaluation satisfaisant φ ?

3-SAT est NP-complet: - vérifier qu'une évaluation satisfait φ se fait linéairement

en évaluant les littéraux

- Réduction de SAT à 3-SAT: Soit φ instance de SAT. On cherche à remplacer les clauses de longueur ≥ 4 par une conjonction de clauses de longueur ≤ 3 . Soit $c = a_1 \vee a_2 \vee \dots \vee a_k$ clause de longueur $k \geq 4$. On introduit les nouvelles variables y_1, \dots, y_{k-3} et la formule φ_c suivante:

$$\varphi_c = (a_1 \vee a_2 \vee y_1) \wedge (\bar{y}_1 \vee a_3 \vee y_2) \dots (\bar{y}_{k-3} \vee a_{k-2} \vee a_k)$$

Si a_i est évaluée à 1, alors en évaluant $\{y_1, \dots, y_{k-2}\}$ à 1, alors φ_c est évaluée à 1, $y_1, \dots, y_{k-3} = 0$

à vraie. Non (c est satisfiable) \Leftrightarrow (φ_c est satisfiable).

À chaque clause c de longueur ≥ 4 , on introduit $(k-3)$ variables et $k-2$ nouvelles clauses. Si on note n le nombre de clauses de φ et p le nombre de variables, on construit une formule avec au plus $n(p-3) + p$ nouvelles variables et $n(p-2)$ nouvelles clauses. La réduction est bien polynomiale.

II Exemples de réductions [lap] [K-T]

Nous allons donner des exemples de réductions pour montrer le caractère NP-dur de problèmes NP classifiés par [1]:

- Les dépendances des preuves (cf Annexe 1)
- Les catégories des problèmes (cf Annexe 2)

1) Réduction de 3-SAT à ENS-IND:

ENS-IND: \rightarrow Graphe $G = (S, A)$ non orienté et un entier k

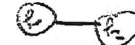
\rightarrow question: existe-t-il un ensemble I de cardinal k indépendant, c'est-à-dire: $\exists (a,b) \in I, (a,b) \in A$

Pour $\varphi = \bigwedge_{i=1}^m c_i$ instance de 3-SAT, on associe le graphe $G_\varphi = (S, A)$ défini par:

• Pour une clause $c_i = v_1 \vee v_2 \vee v_3$, on associe le gadget



• Pour une clause $c_i = \bar{v}_1 \vee v_2$, on associe



On pose $k = n$ le nombre de clauses de φ .

Par construction, au plus un sommet d'une clause peut appartenir à l'ensemble indépendant. Comme $k = n$, l'ensemble indépendant représente les littéraux évalués à 1.

Pour ne pas évaluer x et \bar{x} à 1, on construit un arc entre x_i et \bar{x}_i pour toute variable x .

On obtient des réductions immédiates à VC couverture de sommets et Clique par les caractérisations: (S couverture de sommets) ssi (S/S' ensemble indépendant)

(S' clique de G) ssi (S' ensemble indépendant de $\bar{G} = (S, \bar{E})$)

2) Réduction de 3-SAT à Ham-Cycle

Soit $\varphi = \bigwedge_{i=1}^k c_i$ instance de 3-SAT. Sur l'ensemble de variables $\{x_1, \dots, x_n\}$.

À chaque variable x on associe le cycle:



de plus on crée des sommets pour chaque clause c_j et:

• si $x_i \in c_j$, on ajoute les arêtes (x_i^{2j}, c_j) et (c_j, x_i^{2j+1})

• si $\bar{x}_i \in c_j$, on ajoute les arêtes (x_i^{2j+1}, c_j) et (c_j, x_i^{2j})

Si x_i est évaluée à 1, on parcourt G_i de gauche à droite et de droite à gauche sinon, en passant de là que possible par les c_j .

3) Problème PSA

Instance: Deux ensembles finis de mots S et T et un entier $k \in \mathbb{N}$

Question: Existe-t-il un automate fini à k états qui accepte tous les mots de S et rejette ceux de T?

Le problème PSA est NP-complet.

4) Réduction de 3D-Matching à 3OE. Instance: $ACM_{m,m}(1,1,1)$

Question: existe-t-il un vecteur $x \in \{0,1\}^m$ tel que $Ax = \mathbf{1}$

Soit une instance de 3D-matching (X, Y, Z) de taille m chacun et m triplets $T \subseteq X \times Y \times Z$.

On pose $x_i = \begin{cases} 1 & \text{si le ième triplet est choisi} \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$

Pour chaque élément a de X (ou Y , ou Z), supposons a apparaisse dans x_{j_1}, \dots, x_{j_k} , alors $x_{j_1} + x_{j_2} + \dots + x_{j_k} = 1$ signifie que a se trouve dans exactement un triplet

III) Contourner la NP-complétude [K-T] [Pap]

1) Se restreindre à un cas particulier

Si on renforce les hypothèses sur les instances, on peut se trouver face à des problèmes dans P.

Ex 11:	NP-complet	Problèmes dans P
	3-SAT	→ 2SAT, HORNSAT
	ENS-IND	→ ENS-IND sur les arbres

Branch & Bound

2) Recherche exhaustive

- Backtracking: faire un test d'échec à chaque étape
- Séparation et numération: diviser le problème en sous-problèmes de plus en plus fins et éliminer les sous-problèmes qui ne vérifient pas une certaine borne inférieure

3) Pas des heuristiques

On utilise des méthodes qui donnent intuitivement une bonne solution, mais qui ne sont pas forcément optimales.

Ex 12: Problème TSP dans le plan euclidien: on effectue une tournée itinéraire.

4) Par des algorithmes d'approximation

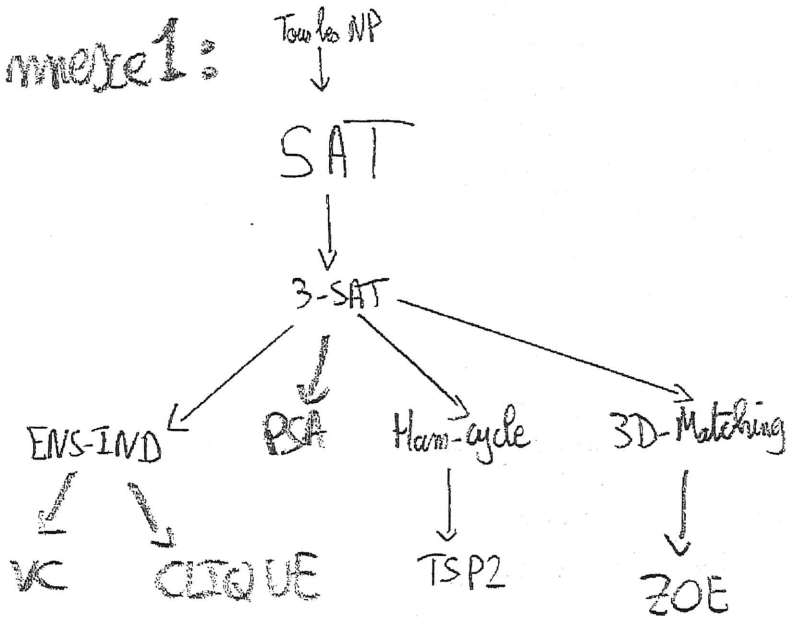
On s'intéresse à des problèmes d'optimisation dans cette partie

Prop B: Le problème Scheduling: Instance: m machines et n travaux de temps t_i .

Question: trouver un ordonnancement de durée de temps minimale

peut s'approximer par un algorithme glorieux polynomial tel que la solution T vérifie $T \leq \frac{4}{3} T^*$ où T^* solution optimale.

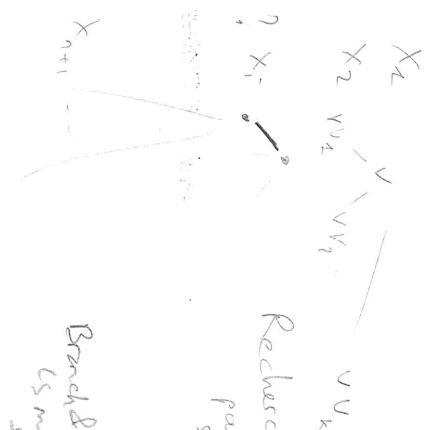
Annexe 1:



- Ref: - [G-J]: Garey-Johnson
 - [Car]: Caron
 - [F-B]: Floyd-Bagel
 - [K-T]: Kleinberg-Tardos
 - [Pap]: Papadimitriou: Algorithmes

sol (x_1, \dots, x_{n+1})
 sol possible (x_1, \dots, x_1)

- Annexe 2:
- 1) Satisfaction de contraintes: SAT, 3-SAT
 - 2) Couverture: VC, TSP, ENS-IND, Clique
 - 3) Partitionnement: 3D-Matching
 - 4) Séquençement: Ham-cycle, Scheduling
 - 5) Problèmes numériques: ZOE, knapsack



Branch&Bound
 on maintient la liste des successeurs de "à ce moment" et on prend le + petit nombre à chaque fois.

Recherche à l'ordre (i)
 pour $x_i \in S_i$ alors chercher sol
 si: PP: (x_1, \dots, x_i) alors
 si: $i = n+1$ alors trouver sol
 sinon Recherche à l'ordre (i+1)