

# Komplexitätstheorie

## WiSe 2009/10 in Trier

Henning Fernau  
Universität Trier  
fernau@uni-trier.de

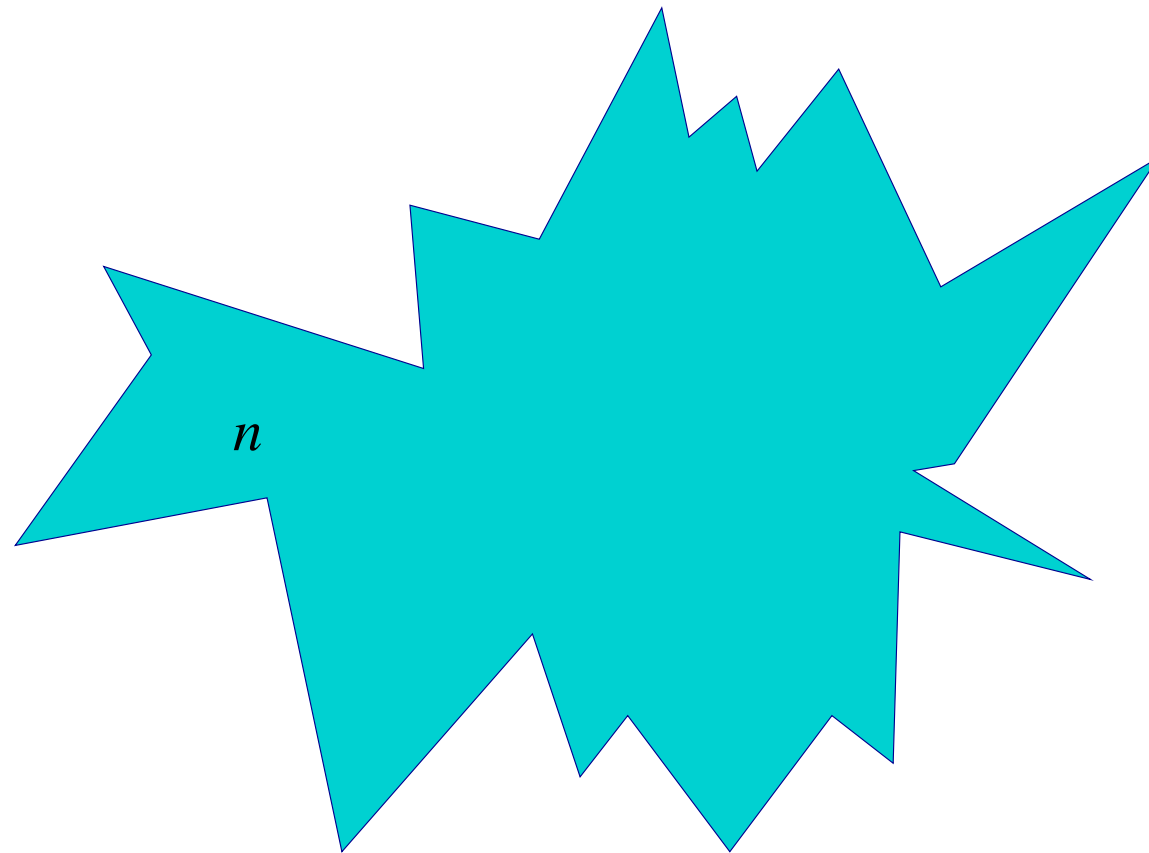
## **Komplexitätstheorie** Rückschau

- Organisatorisches / Einführung  
Motivation / Erinnerung / Fragestellungen
- Diskussion verschiedener Komplexitätsklassen:  
Zeitkomplexität  
Platzkomplexität
- zugehörige Reduktionsbegriffe
- vollständige Probleme
- Anpassung von Klassenbegriffen und Reduktionen

## Was macht gute Komplexitätstheorie aus ?

- Eine schöne Klasse  $\mathcal{K}$  “guter Probleme”:  
Bsp.: **NL**, **P**.
- Eine entsprechend passende Reduktion, unter der  $\mathcal{K}$  abgeschlossen ist:  
Bsp.: LOGSPACE-Reduktion  $f$ ; ist  $P$  “gut”, so auch  $f(P)$ .
- Reduktionsbegriff ist kompositionsstabil
- Eine größere, böse Klasse  $\mathcal{K}'$ , z.B. **NP**.
- Reduktionsbegriff ist schwächer als  $\mathcal{K}'$ ,  $\mathcal{K}'$  ist aber abgeschlossen gegenüber den betrachteten Reduktionen..
- Die Echtheit der (bekannten) Inklusion  $\mathcal{K} \subseteq \mathcal{K}'$  ist unbekannt.

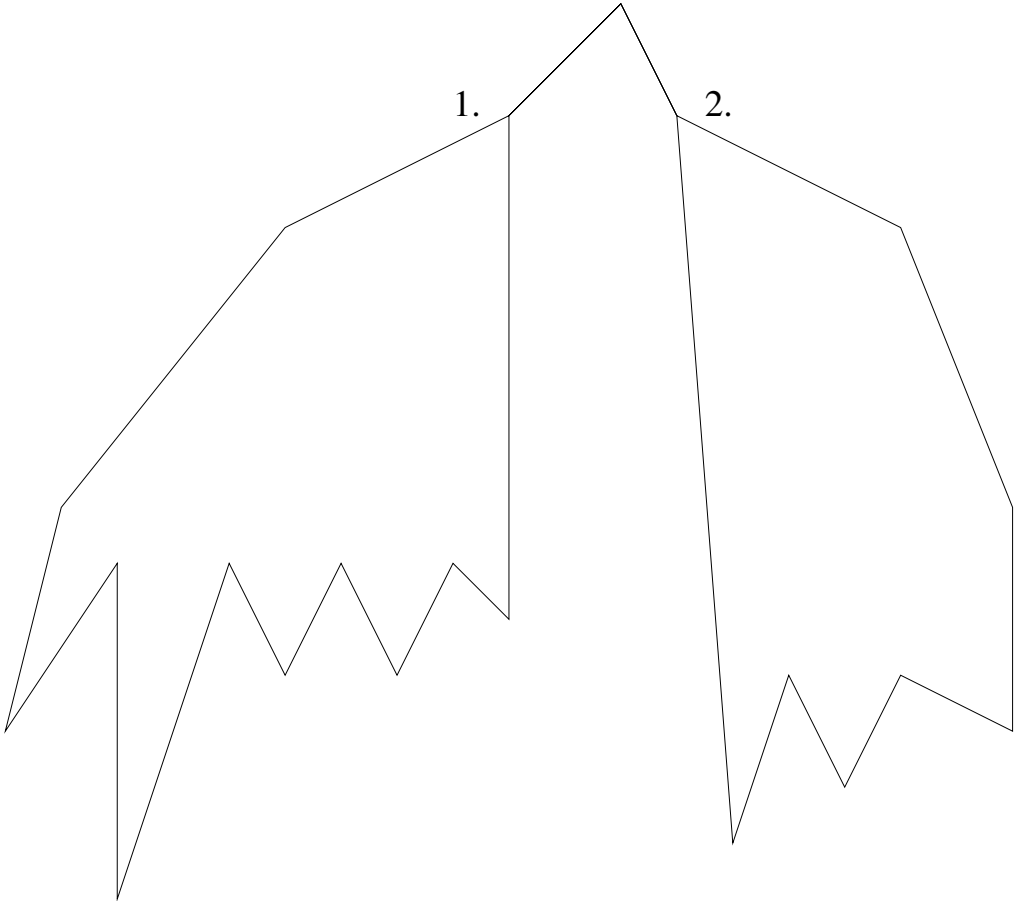
## The Curse of Combinatorics (Folklore zur NP-Härte)



## Auswege:

- **Suchbäume** (branch & bound):  
Exponentialzeit; Laufzeitgarantien?
- Näherungsalgorithmen  $\rightsquigarrow$  eigene, regelmäßige Spezialvorlesung:  
Polynomzeit; Güteschranken; nicht optimal
- Heuristiken, u.a. **Reduktionsregeln**
- Randomisierung

**Suchbäume:**



## Wie “schlimm” ist Exponentialzeit?

Vergleichen wir exponentielle mit polynomiellen Laufzeiten für  $n = 50$  auf einem Rechner, der  $10^8$  Operationen je Sekunde bearbeitet.

Polynomiell		Exponentiell	
Komplexität	Laufzeit	Komplexität	Laufzeit
$n^2$	25 $\mu\text{s}$	$1.2^n$	91 $\mu\text{s}$
$n^3$	1 ms	$1.5^n$	6 s
$n^5$	3 s	$2^n$	130 Tage
$n^{100}$	$9.13 \cdot 10^{156}$ Jahre	$3^n$	$228 \cdot 10^6$ Jahre

## Sehr wichtig: Komplexitätsabschätzung

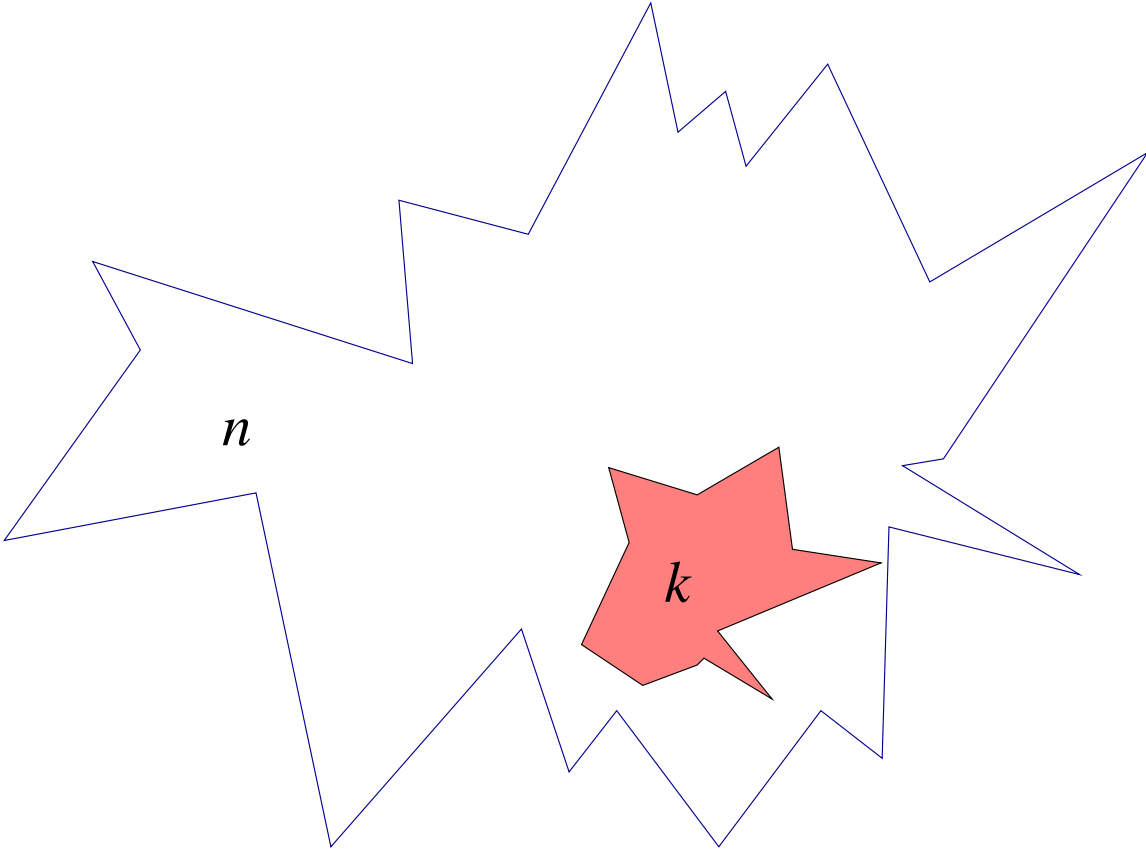
Thm. 3-HITTING SET ist lösbar in Zeit  $\mathcal{O}(2.17 \dots^k + kn)$ .

$k = \dots$	10	15	20	25	30
$3^k$	60 ms	15 s	3487 s $\approx$ 1 h	847289 s $\approx$ 10 d	57192 h $\approx$ 6.5 y
$2.18^k$	3 ms	0.12 s	6 s	290 s $\approx$ 4 min	4 h

(Annahme:  $10^6$  Suchbaumknoten pro Sek.)



**The Curse of Combinatorics** Eine zweidimensionale Sicht



## **Ziel:**

- exakte Algorithmen mit
- Laufzeitgarantien

## **Methoden: (u.a.)**

- “Problemkerne” (Datenreduktion)
- Suchbäume

## Parameterisierte Algorithmik

**Die Klasse FPT (fixed parameter tractable)** enthält Sprachen  $L \subseteq \Sigma^* \times \mathbb{N}$ , für die es einen Algorithmus gibt, der die Frage “ $(x, k) \in L?$ ” in Zeit

$$f(k) \cdot p(|x|)$$

entscheidet ( $f$  bel.,  $p$  Polynom).

**Satz.** Gleichwertig hiermit ist: Es gibt einen **Problemkern**  $(x', k')$  zu Instanz  $(x, k)$  mit  $k', |x'| \in \mathcal{O}(g(k))$  für  $g$  beliebig.

Die zugehörige Problemkernreduktion ist in Polynomzeit berechenbar.

**Mehr ?!**  $\rightsquigarrow$  Spezialvorlesung Parameterisierte Algorithmen

---

**Algorithm 1** A brute force **FPT** algorithm from kernelization

---

**Input(s):** kernelization function  $K$ , a brute-force solving algorithm  $A$  for  $\mathcal{P}$ , instance  $(I, k)$  of  $\mathcal{P}$

**Output(s):** solve  $(I, k)$  in **FPT**-time

Compute kernel  $(I', k') = K(I, k)$

Solve  $(I', k')$  by brute force, i.e., return  $A(I', k')$ .

---

**Beispiel: Knotenüberdeckungsproblem** gemäß S. Buss

**R1**: Ist  $v$  ein Knoten vom Grad größer  $k$  in der Graph-Instanz  $(G, k)$ , so lösche  $v$  und erniedrige den Parameter um Eins; d.h., die resultierende Instanz ist  $(G - v, k - 1)$ .

**R2**: Lösche isolierte Knoten (ohne Parameteränderung).

**Lemma 1** *Ist  $(G, k)$  eine Knotenüberdeckungs-Instanz mit isolierten Knoten  $I$ .  $(G, k)$  ist eine YES-Instanz gdw.  $(G - I, k)$  ist eine YES-Instanz.*

## Wie wird aus Datenreduktionsregel(n) eine Kernreduktion ?

---

**Algorithm 2** A kernelization algorithm for VC, called Buss-kernel

---

**Input(s):** A VC instance  $(G, k)$

**Output(s):** an instance  $(G', k')$  with  $k' \leq k$ ,  $|E(G')|, |V(G')| \leq (k')^2$ , such that  $(G, k)$  is a YES-instance of VC iff  $(G', k')$  is a YES-instance

**if possible then**

Apply Rule R1 or Rule R2; producing instance  $(G', k')$ .

return Buss-kernel( $G', k'$ ).

**else if**  $|E(G)| > k^2 \vee k < 0$  **then**

return  $((\{x, y\}, \{\{x, y\}\}), 0)$  {encoding NO}

**else**

return  $(G, k)$

---

**Suchbaumalgorithmus** Laufzeit:  $\mathcal{O}(2^k \cdot p(n))$ .

---

**Algorithm 3** A simple search tree algorithm, called VCMH

---

**Input(s):** a graph  $G = (V, E)$ , a positive integer  $k$

**Output(s):** YES if there is a vertex cover  $C \subseteq V$ ,  $|C| \leq k$ , (and it will implicitly produce such a small cover then) or NO if no vertex cover of size at most  $k$  exists.

**if**  $k \leq 0$  and  $E \neq \emptyset$  **then**

    return NO

**else if**  $k \geq 0$  and  $E = \emptyset$  **then**

    return YES

**else**

    Choose edge  $e = \{x, y\} \in E$

**if** VCMH( $G - x$ ,  $k - 1$ ) **then**

        return YES

**else**

        return VCMH( $G - y$ ,  $k - 1$ )

---

## Reduktionen

Es seien  $(P, k)$  und  $(P', k')$  parameterisierte Probleme (formal gegeben als Sprachen über den Alphabeten  $\Sigma$  bzw.  $\Sigma'$ ).

Eine **FPT-(many-one)-Reduktion** von  $(P, k)$  auf  $(P', k')$  ist eine Abbildung  $R : (\Sigma^* \times \mathbb{N}) \rightarrow ((\Sigma')^* \times \mathbb{N})$  mit:

- (1)  $\forall (x, k) \in \Sigma^* \times \mathbb{N} : ((x, k) \in L(P) \iff R(x, k) \in L(P'))$
- (2)  $R$  ist in Zeit  $f(k) \cdot p(|x|)$  berechenbar für bel.  $f$  und Polynom  $p$ .
- (3) Es gibt Funktion  $g : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$ , sodass  $\forall k \in \mathbb{N} : k' \leq g(k)$  für alle  $x$ , sodass  $R(x, k) = (x', k')$ .

Schreibweise:  $(P, k) \leq_{\text{FPT}} (P', k')$ .



## FPT und parameterisierte Reduktionen

**Satz 2** **FPT** ist abgeschlossen unter **FPT-Reduktionen**, d.h., gilt  $(P, k) \leq^{\text{FPT}} (P', k')$  und  $(P', k') \in \text{FPT}$ , so auch  $(P, k) \in \text{FPT}$ .

Beweis: Betrachte Reduktion  $R$ , die in Zeit  $f(k) \cdot p(|x|)$  eine Instanz  $(x, k)$  von  $(P, k)$  auf eine Instanz  $(x', k')$  von  $(P', k')$  transformiert, wobei  $k' \leq g(k)$ . Die Instanz  $(x', k')$  kann in Zeit  $h(k') \cdot q(|x'|)$  gelöst werden. Die Gesamtlaufzeit dieses Algorithmus ist:

$$f(k) \cdot p(|x|) + h(k') \cdot q(|x'|) \leq f(k) \cdot p(|x|) + h(g(k)) \cdot q(f(k) \cdot p(|x|)) \leq f'(k) \cdot p'(|x|)$$

## FPT und parameterisierte Reduktionen

**Lemma 3** Die Relation  $\leq^{\text{FPT}}$  ist eine Quasiordnung, also reflexiv und transitiv.

Es ist also sinnvoll, den Begriff der **FPT-Äquivalenz**  $\equiv^{\text{FPT}}$  einzuführen.

**Lemma 4** Ist  $(P, k)$  irgendein nicht-triviales Problem aus **FPT** und ist  $(P', k')$  ein nicht-triviales parameterisiertes Problem, so gilt:

$(P', k') \in \mathbf{FPT}$  gdw.  $(P, k) \equiv^{\text{FPT}} (P', k')$ .

Der eingeführte Begriff der **FPT**-Reduktion scheint also sinnvoll zu sein.

## Beispiele für parameterisierte Reduktionen I

**Lemma 5** *Das Problem, Cliques der Mindestgröße  $k$  in Graphen zu finden, ist FPT-äquivalent zu dem Problem, unabhängige Mengen der Mindestgröße  $k$  in Graphen zu finden.*

Das *Graph-Komplement*  $\bar{G}$  von  $G = (V, E)$  ist definiert durch:

$$\bar{G} = (V, \bar{E}) \quad \text{mit} \quad vw \in \bar{E} \iff (v \neq w \wedge vw \notin E)$$

Die Reduktion  $(G, k) \mapsto (\bar{G}, k)$  leistet das Gewünschte (beide Richtungen).

Hinweis: Die Abbildung, die einer Instanz ihr parameterisiertes Dual zuordnet, ist i.d.R. keine parameterisierte Reduktion. Das gilt insbesondere für den bekannten Zusammenhang zwischen VERTEX COVER und INDEPENDENT SET.

## Beispiele für parameterisierte Reduktionen II

**Lemma 6** *Das Problem, dominierende Mengen der Höchstgröße  $k$  in Graphen zu finden, ist FPT-äquivalent zu dem Problem, eine Knotenüberdeckung der Höchstgröße  $k$  in einem Hypergraphen zu finden.*

Beweis: Statt eine dominierende Menge  $D \subseteq V$  in einem Graphen  $G = (V, E)$  zu suchen, kann man auch nach einer Knotenüberdeckung in dem Hypergraphen  $H = (V, \{N_G[v] \mid v \in V\})$  fahnden.

Statt nach einer Knotenüberdeckung  $C \subseteq V$  im Hypergraphen  $H = (V, E)$  zu suchen, kann man auch nach einer dominierenden Menge im Graphen  $G = (V \cup E, E_1 \cup E_2)$  fahnden mit  $E_1 = \{ve \mid v \in V, e \in E, v \in e\}$  und  $E_2 = \{uv \mid u, v \in V, u \neq v\}$ .

**Beobachte:**

(1) Eine dominierende Menge  $D$  mit  $D \cap E \neq \emptyset$  kann man ersetzen durch  $D' = (D \cap V) \cup \{v_e \mid \exists e \in D\}$  mit  $|D'| \leq |D|$ , wobei  $v_e$  ein willkürlich aber festes  $v \in e$  meint.

(2) Eine dominierende Menge  $D \subseteq V$  in  $G$  ist auch eine Knotenüberdeckung in  $H$ .

## Das Halteproblem auf Turing-Maschinen

ist einer der natürlichen Kandidaten, um “harte Probleme” zu definieren.

In der “klassischen Berechenbarkeit” ist das allgemeine Halteproblem das typische Beispiel für ein unentscheidbares Problem.

Schränkt man die Schrittzahl, die eine Turing-Maschine machen darf, geeignet ein, so gelangt man in der “klassischen Komplexitätstheorie” zu typischen NP-harten Problemen.

Man kann hierbei sowohl Ein- als auch Mehrband-Turing-Maschinen betrachten.

Die einfachste Variante ist vielleicht:

KURZE NTM-AKZEPTANZ

**Eingabe:** Einband-NTM  $M$ , Eingabe  $x$

**Parameter:**  $k \in \mathbb{N}$

**Frage:** Gibt es Berechnung von  $M$  auf  $x$ , die in  $\leq k$  Schritten akzeptiert?

## Das Halteproblem auf Turing-Maschinen: Glaubensfragen

**Aufgabe:** Wie kann man eine nichtdeterministische TM durch eine deterministische simulieren ?

Am einfachsten geht das durch **systematisches Durchprobieren** aller möglichen Verzweigungen.

~> Für das Problem NTM-Akzeptanz führt das auf eine (deterministische) Laufzeit von  $n^k$  für ein von  $M$  abhängiges  $n$ .

Jedenfalls “auf diese Weise” liegt das Problem nicht in **FPT**.

Eine ähnliche Intuition, die einen dazu verleitet anzunehmen, dass KURZE NTM-AKZEPTANZ nicht in Polynomzeit (auf deterministischen Maschinen) gelöst werden kann, führt einen auch auf den Gedanken, das “geht nicht” in **FPT**-Zeit.

~> **W[1]**: Klasse von parameterisierten Problemen  $(P, k)$  mit  
 $(P, k) \leq^{\text{FPT}} \text{KURZE NTM-AKZEPTANZ}$ .

## Das Halteproblem auf Turing-Maschinen: Glaubensfragen

Wenn wir nicht glauben, dass KURZE NTM-AKZEPTANZ in **FPT** liegt, heißt das:

(1) Wir vermuten, dass es Probleme gibt, die in  $W[1]$  liegen, aber nicht in **FPT**. Ein Kandidat dafür ist KURZE NTM-AKZEPTANZ.

(2) Da **FPT** unter **FPT**-Reduktionen abgeschlossen ist, liegt es nahe, Folgendes zu definieren:

(P, k) *W[1]-hart*: gdw. KURZE NTM-AKZEPTANZ  $\leq^{\text{FPT}}$  (P, k).

(P, k) *W[1]-vollständig*: gdw. KURZE NTM-AKZEPTANZ  $\equiv^{\text{FPT}}$  (P, k).

Vergleichen Sie mit den Ihnen bekannten “klassischen Komplexitätsbegriffen” ! Entsprechende Sprechweisen verwenden wir für die anderen noch einzuführenden parameterisierten Komplexitätsklassen.

## Ein Beispiel für ein $W[1]$ -Problem

Klar:  $(P, k) \in \mathbf{FPT} \implies (P, k) \in W[1]$ .

Wir erwähnten schon: UNABHÄNGIGE MENGEN ist “wohl nicht” in  $\mathbf{FPT}$ .

**Lemma 7** UNABHÄNGIGE MENGEN *liegt in*  $W[1]$ .

Unsere Reduktion speichert die Adjazenzrelation von  $G$  in der Übergangstabelle von  $M_G$ .

Dabei genehmigt sich die Reduktion für jeden Knoten ein Extra-Eingabezeichen.

$M_G$  rät in den ersten  $k$  Schritten  $k$  Knoten und schreibt sie auf sein Arbeitsband.

In den folgenden  $\mathcal{O}(k^2)$  Schritten [bitte ausführen!] überprüft  $M_G$  (deterministisch!), ob die geratene Knotenmenge eine unabhängige Menge bildet.

Es gilt:  $G$  enthält unabhängige Menge der Größe  $k$  gdw.  $M_G$  akzeptiert das leere Wort in  $f(k) \in \mathcal{O}(k^2)$  Schritten.

**Mitteilung:** UNABHÄNGIGE MENGEN ist  $W[1]$ -vollständig.

**Folgerung:** CLIQUE ist  $W[1]$ -vollständig.



**Die A-Hierarchie:** Das parameterisierte Analogon zur Polynomzeithierarchie

Es sei  $\Phi$  eine Menge von Formeln.

MODEL-CHECKING( $\Phi$ )

**Eingabe:** Struktur  $\mathcal{S}$ , Formel  $\phi \in \Phi$

**Parameter:** Größe von  $\phi$

**Frage:** Gilt  $\phi(\mathcal{S}) \neq \emptyset$ ?

Sei  $A[t]$  die Klasse aller Probleme, die sich auf MODEL-CHECKING( $\Sigma_t$ ) **FPT**-reduzieren lassen.

Beispiel für  $\Sigma_1$ -Formel über der Struktur "Graph"  $G = (V, E)$ :

$$is_k = \exists x_1 \dots \exists x_k \left( \bigwedge_{1 \leq i < j \leq k} (x_i \neq x_j \wedge \neg E x_i x_j) \right).$$

Die Abbildung  $(G, k) \mapsto (G, is_k)$  ist eine **FPT**-Reduktion vom natürlich parameterisierten Cliquesproblem auf MODEL-CHECKING( $\Sigma_1$ ).

## Zusammenfassung

Wir haben eine neue “schöne Klasse”: **FPT**

Wir haben einen geeigneten Reduktionsbegriff.

Wir haben “böse Klassen”:  $W[1]$  und die ganze  $A$ -Hierarchie.

**Man kann zeigen:**  $W[1]$  und  $A[t]$  sind gegen **FPT**-Reduktionen abgeschlossen.

Wir glauben daran, dass **FPT**  $\subset W[1]$  gilt (ohne einen Beweis zu besitzen).

~→ Eine sinnvolle Ergänzung der klassischen Komplexitätstheorie wurde gefunden: die *Parameterisierte Komplexitätstheorie*.

Einen sehr guten Zugang liefert das Buch von Flum und Grohe.