
Complexité : classes P NP coNP EXP

M1 Informatique Luminy 2024-25

<u>Kévin Perrot</u>	<kevin.perrot@univ-amu.fr>
Pablo Concha-Vega	<pablo.concha-vega@lis-lab.fr>
Antonio E. Porreca	<antonio.porreca@univ-amu.fr>
Mathieu Roget	<mathieu.roget@univ-amu.fr>

9hCM 9hTD 9hTP

$$NF = \text{MAX}(ET ; 0.3 * CC + 0.7 * ET)$$

Différents types de problèmes

Étant donnée une entrée X . Problème de :

- **décision** : existe t-il un(e) Y ? est-ce que X a la propriété Z ?
- **recherche** : donner un(e) Y (si possible).
- **comptage** : combien existe-t-il de Y ?
- **énumération** : lister tous les Y (possiblement aucun).
- **optimisation** : donner un(e) Y qui maximise/minimise $q(Y)$.

Exemples à décliner pour chaque type :

SAT (Satisfiabilité)

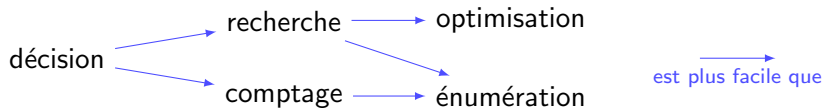
Entrée : une FNC φ avec n variables et m clauses.

Question : φ est-elle satisfaisable ?

Clique

Entrée : un graphe $G = (V, E)$ et un entier k .

Question : G possède t-il une clique (sous-graphe complet) de taille k ?



Remarque. Calcul de la valeur optimale par recherche dichotomique avec pb décision.

Problèmes de décision

Dans la « vraie vie » les problèmes de décision sont peu intéressants.

Intérêts sur le plan **théorique** :

- bornes inférieures de complexité pour les autres types
- objets mathématiques les plus simples :
 - problème = langage
 - instance = mot

Il existe une branche de la théorie de la complexité pour chaque type de problème, et la branche principale concerne les problèmes de décision.

Pour passer d'un problème de décision à un langage, il faut un **codage**.

Le codage est souvent implicite, car standard : entiers, graphes, tableaux...

Chaque **instance** (entrée possible) est un **mot**,
et le **problème de décision** est le langage formé de
l'**ensemble des instances positives** (réponse « oui »).

Exemple : pour **SAT** au format DIMACS sur l'alphabet $\{0, 1, 2, \dots, 9, -, _, p_cnf\}$:

$(x_1 \vee x_2 \vee \neg x_3) \wedge (\neg x_2 \vee x_4) \wedge (\neg x_1 \vee x_3 \vee \neg x_4)$

p_cnf_4_3_1_2_-3_0_-2_4_0_-1_3_-4_0 \in **SAT**

Complexité algorithmique d'un problème (langage)

Un algorithme A **résoud (reconnait)** un problème $L \subseteq \Sigma^*$ lorsque A **accepte** $x \iff x \in L$



Complexité (en temps) dans le **pire cas** d'un **problème (langage)** $L \subseteq \Sigma^*$:

$$T_L(n) = \inf_{\substack{\text{algo } A \\ \text{qui résoud } L}} \max_{w \in \Sigma^n} t_A(w)$$

\hookrightarrow complexité en temps de l'algorithme le plus efficace (**inf**) dans le pire cas (**max**).

Intérêt de déterminer la complexité d'un problème ?

Comment déterminer la complexité d'un problème ?

- **Borne supérieure** de complexité : donner un algorithme. 
- **Borne inférieure** de complexité : montrer que aucun autre algorithme n'est plus efficace. 

Peu d'exemples démontrés de bornes inférieures de complexité.

- Trouver le minimum d'un tableau de n éléments : $\Theta(n)$ optimal.
 \hookrightarrow car il faut bien consulter chacun des éléments au moins une fois
- Trier un tableau de n éléments : $\Theta(n \log n)$ comparaisons optimal.
 \hookrightarrow car l'arbre représentant les branchements possibles, avec pour noeuds internes les comparaisons, a pour feuilles les $n!$ permutations. $2^h \geq n! \Rightarrow h \geq \log(n!) \in \Theta(n \log n)$

Et surtout...

Introduction du livre de Garey et Johson (1979)

...de **nombreux** exemples comme celui-ci :

P versus NP

temps déterministe **P**olynomial

temps **N**on-déterministe **P**olynomial



On ne parlera pas de non-déterminisme dans ce cours



Les classes de complexité sont des **ensembles de problèmes** de décision (langages).

$DTIME(T(n)) = \{L \mid L \text{ est reconnu par un programme } P \text{ en temps } \mathcal{O}(T(n))\}$

$DSPACE(T(n)) = \{L \mid L \text{ est reconnu par un programme } P \text{ en espace } \mathcal{O}(T(n))\}$

↪ Déterministe

Proposition.

Pour toute fonction $t(n)$ on a $DTIME(t(n)) \subseteq DSPACE(t(n))$.

Pour toute fonction $s(n)$ on a $DSPACE(s(n)) \subseteq DTIME(2^{\mathcal{O}(s(n))})$.

↪ arrêt et nombre de configurations utilisant au plus $s(n)$ bits (avec ligne du programme)

Théorème de hiérarchie en temps


Théorème de hiérarchie en temps.

Soit $g(n)$ une fonction calculable en temps $\mathcal{O}(g(n))$, et $f(n)$ asympt. négligeable devant $g(n)$: telle que $f(n) \log f(n) \in o(g(n))$.
 Alors $\text{DTIME}(f(n)) \subsetneq \text{DTIME}(g(n))$. \hookrightarrow MT

Preuve. Par diagonalisation. Soit U un programme universel efficace, et :

$$D = \{ \langle P \rangle \mid U(\langle P \rangle, \langle P \rangle) \text{ rejette en } \leq g(|\langle P \rangle|) \text{ étapes de } U \}$$

- $D \in \text{DTIME}(g(n))$: programme G en $\mathcal{O}(g(n))$ qui, sur l'entrée $\langle P \rangle$:
 1. calcule $g(|\langle P \rangle|)$
 2. exécute $U(\langle P \rangle, \langle P \rangle)$ pendant $g(|\langle P \rangle|)$ étapes
 3. répond le contraire (si $U(\langle P \rangle, \langle P \rangle)$ n'a pas terminé alors rejeter)
- Par l'absurde, si $D \in \text{DTIME}(f(n))$ avec un programme F alors

$F(\langle F \rangle)$? $U(\langle F \rangle, \langle F \rangle)$ s'arrête en $\leq g(|\langle F \rangle|)$ étapes car $f(n) \log f(n) \in o(g(n))$  bourrer (F)

- accepte \implies (définition de D) $U(\langle F \rangle, \langle F \rangle) = F(\langle F \rangle)$ rejette \downarrow
- rejette \implies (définition de D) $U(\langle F \rangle, \langle F \rangle) = F(\langle F \rangle)$ accepte \downarrow

□

Corollaire. $\forall k \in \mathbb{N} : \text{DTIME}(n^k) \subsetneq \text{DTIME}(n^{k+1})$.

Théorème de hiérarchie en espace. si $f(n) \in o(g(n))$ alors $\text{DSPACE}(f(n)) \subsetneq \text{DSPACE}(g(n))_{6/11}$

La classe de complexité P

$$P = \bigcup_{k \in \mathbb{N}} \text{DTIME}(n^k)$$

= ensemble des problèmes résolus en **temps polynomial** $\mathcal{O}(n^k)$.

↪ avec un k pour chaque algorithme

Thèse d'invariance : P est **identique** pour tous les modèles de calcul raisonnables.

Classe contenant de **nombreux problèmes** :

Entiers : addition, multiplication, exponentiation, test de primalité 😬.

Graphes : test de connexité, existence d'un couplage parfait, plus courts chemins, test de planarité, existence d'un cycle orienté pair 😬, test sans-nœud 😬.

Optimisation linéaire. Évaluation d'un circuit booléen.

P est **close** par : **intersection**, **union**, **concaténation**, **complémentaire**.

La **composition** de deux polynômes est un polynôme, donc

imbriquer des appels d'algorithmes polynomiaux **reste polynomial**.

Thèse de Cobham-Edmonds.

Les problèmes dans P sont ceux résolus par des algorithmes **efficaces**.

⚠️ $3000 n^{20}$ versus $2^{0.00001 n}$ se croisent à environ 50 000 000... ?

feasible, tractable

La classe de complexité EXP et son intérieur...

$$\text{EXP} = \bigcup_{k \in \mathbb{N}} \text{DTIME}(2^{n^k})$$

= ensemble des problèmes résolus en **temps exponentiel** $\mathcal{O}(2^{n^k})$.

↪ avec un k pour chaque algorithme

Classe contenant **encore plus de problèmes** :

- ★ SAT. Subset sum (entiers e_1, \dots, e_n , objectif $p \in \mathbb{N}$). Set cover (ensembles $E_1, \dots, E_n \subseteq S$, nombre $\ell \in \mathbb{N}$).
- ★ Bin Packing (objets $e_1, \dots, e_n \in \mathbb{N}$, nombre de boîtes m de taille p en binaire).
- ★ Graphes : clique, stable, chemin hamiltonien ($2^n < n! < 2^{n^2}$), 3-coloration.
- Quantified SAT (TQBF). Super Mario Bros.
- ★ Évaluation d'une position du jeu des échecs, dames, go.

Théorème de hiérarchie en temps : $\text{P} \subsetneq \text{EXP}$.

Peut être que dans 20 ans ce cours sera totalement différent...

Faits. Pour de nombreux problèmes pour lesquels on ne connaît que des algorithmes en temps exponentiel dans le pire cas (ils sont donc dans **EXP**), **on ne sait pas** démontrer qu'ils ne sont pas dans **P**.

Pour les problèmes ★ **on sait** démontrer qu'ils sont dans **EXP** \ **P**.

⇒ Néanmoins, des outils théoriques ont été développés pour en parler, dont l'importante classe des problèmes ★ **NP-complets**... trouver versus vérifier

Les classes de complexité NP et coNP

$$\text{NP} = \{L \subseteq \Sigma^* \mid \exists V \subseteq \Sigma^* \times \Gamma^* \text{ tel que } V \in \mathbf{P} \text{ et } \forall w \in \Sigma^* : \\ w \in L \iff \exists p \in \Gamma^* : (w, p) \in V\}$$

= ensemble des problèmes où une solution peut être vérifiée en temps polynomial.
 p est appelé le **certificat** ou la **preuve** d'appartenance de w à L .
 V est appelé le **vérificateur**.

Exemples :

SAT. Le certificat d'appartenance de φ à SAT est un modèle.

Il existe un programme en temps poly pour vérifier si une valuation est un modèle. $\{(\varphi, v) \mid v \models \varphi\}$

Subset sum. Le certificat pour une instance $e_1, \dots, e_n, p \in \mathbb{N}$ est

un sous-ensemble $S \subseteq \{1, \dots, n\}$ tel que $\sum_{i \in S} e_i = p$.

Il existe un programme en temps poly pour vérifier la somme. $\{(e_1, \dots, e_n, p, S) \mid \sum_{i \in S} e_i = p\}$

Sudoku $n^2 \times n^2$. Vérifier une grille est facile. En revanche, trouver une solution...

Proposition. $\mathbf{P} \subseteq \mathbf{NP} \subseteq \mathbf{EXP}$. **Ouvert.** $\mathbf{P} \stackrel{?}{=} \mathbf{NP}$. **Ouvert.** $\mathbf{NP} \stackrel{?}{=} \mathbf{EXP}$.

Les classes de complexité NP et coNP

$$\text{coNP} = \{L \subseteq \Sigma^* \mid \exists V \subseteq \Sigma^* \times \Gamma^* \text{ tel que } V \in P \text{ et } \forall w \in \Sigma^* : \\ w \notin L \iff \exists p \in \Gamma^* : (w, p) \in V\}$$

= ensemble des problèmes où une instance négative est facile à certifier.

= complémentaire de la classe $P = \{\Sigma^* \setminus L \mid L \in P\}$

Exemples :

UNSAT. Le certificat de non-appartenance de φ à UNSAT est un modèle.

TAUTOLOGIE. Le certificat de non-appartenance de φ à TAUTO est un contre-modèle.

$\overline{\text{PRIME}}$. Le certificat que $n \notin \text{PRIME}$ est un couple $p, q \geq 2$ tels que $n = pq$.

Proposition. $P \subseteq \text{NP} \cap \text{coNP}$. **Ouvert.** $\text{NP} \stackrel{?}{=} \text{coNP}$.

Proposition. $P = \text{NP} \implies \text{NP} = \text{coNP}$ (et la contraposée). **Preuve.** Car $P = \text{coP}$.

Jeu : placer les problèmes suivants

