Prof. Marcus Ritt

Soluções 1

Exercício 1 (Vizinhanças)

A vizinhança 2-flip é simétrica (porque a distância Hamming é simétrica), não fracamente otimamente conectada (porque 00 não é alcançável por 11), e logo não exata. O mesmo se aplica para um k-flip com k par (porque o número de bits setados sempre difere por 2k do número de bits iniciais). Isso se aplica ainda para k impar caso temos exatamente k bits. Porém com k impar e pelos menos k+1 bits, podemos aplicar uma sequencia de k k-flips, tal que o k-flip $i \in [k]$ troca os bits $[k+1] \setminus \{k+2-i\}$. Por exemplo para k=5vamos trocar os bits $\{1, 2, 3, 4, 5\}$, $\{1, 2, 3, 4, 6\}$, $\{1, 2, 3, 5, 6\}$, $\{1, 2, 4, 5, 6\}$, $\{1, 3, 4, 5, 6\}$. Isso troca cada bit $2, \ldots, k+1$ um número par de vezes, e o bit 1 um número impar de vezes, logo inverte o bit 1. Por consequência com pelo menos k+1 bits a vizinhança é simétrica e fracamente otimamente conectada. Mas ela ainda não é exata. Supõe, por exemplo, que o número cláusulas satisfeitas é igual a número de variáveis com valor 1 (i.e. $\varphi = x_1 \wedge x_2 \wedge \cdots \wedge x_n$). Para uma solução com distância Hamming $d \in [1, k)$ da solução ótima $x_1 = \cdots = x_n = 1$, cada vizinho é pior.

Exercício 2 (PCV)

Como a aresta de menor distância é $1/n\alpha$ um ciclo é ótimo somente se todas suas arestas são curtas (i.e. possuem distância $1/n\alpha$). Temos n+k arestas curtas: n-1arestas circulares $(2,3),\ldots,(n-1,n),(n,1)$, uma aresta terminal (k+3,2k+4) e k arestas pontes (j, 2k+4-j) para $j \in [k]$. Restrito para tais arestas, os vértices incidentes a arestas pontes exceto 2 e k + 4 ("vértices pontes") e os vértices da aresta terminal possuem grau 3, o restantes n-2k vértices grau 2.

Afirmamos que todas arestas pontes necessariamente fazem parte de uma solução ótima. Isso exclui k-1 arestas curtas incidentes as vértices pontes. Além disso a aresta (2k+1) $2, \ldots, 2k+5, 2k+4$) cujos vértices interiores possuem grau 2 precisa fazer, e (2k+3, 2k+4)fecharia um subciclo. Isso exclui k das n+k arestas candidatas, logo a solução ótima é única.

Resta provar a afirmação. Supõe que j é o menor índice tal que a j-ésima aresta ponte (j, 2k+4-j) não faz parte de uma solução ótima. Temos j>2 porque (1, 2k+3) e (2, 2k+2) são necessárias, já que os vértice 1 e 2 possuem grau 2. Como a j-ésima aresta ponte falta, os quatro arestas incidentes às vértices j e 2k + 4 - j que sobram fazem parte da solução ótima e as arestas (j-2, j-1) e (2k+4-j+2, 2k+4-j+1) não. Para j=3 isso exclui a aresta (2k+3,2k+2) e força (2k+3,2k+4), uma contradição (ver acima). Para j > 3 a exclusão de (j-2, j-1) e (2k+4-j+2, 2k+4-j+1)força as arestas (j-3, j-2) e (2k+4-j+3, 2k+4-j+2) que fecha um subciclo com as arestas ponte j-2 e j-3, novamente uma contradição.

Exercício 3 (Busca local para um problema polinomial)

Uma implementação é disponível em http://www.inf.ufrgs.br/~mrpritt/e01.zip. Em comparação a "melhor melhora" (MM) precisa, como esperado, menos passos que a "primeira melhora" (PM). Experimentalmente o número de passos da MM é 65% do número de passos da PM. Porém a redução em número de passos não compenso o tempo

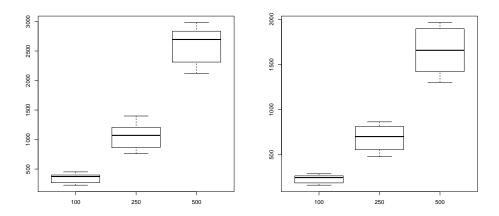


Figura 1: Número de passos "primeira melhora" (esquerda) e "melhor melhora" (direita) para o AGM.

adicional para encontrar o melhor movimento. A MM é um fator entre aproximadamente 4 e 17 vezes mais lento, com uma diferença crescente com o número de vértices. Uma outra observação é a variação considerável do número de passo (e consequentemente tempo). Com pesos em [1,100] o valor da função objetivo fica entre n-1 e 100(n-1), logo o número de iterações é limitado por 99(n-1). Isso é consiste com o número observada de passos, que é ligeiramente superlinear.

Para determinar a complexidade empírica, vamos supor que os dois algoritmos são polinomiais (que é justificado aqui porque o número de passos é O(n) e cada iteração é $O(n^2)$.) Uma regressão linear para $\log T \sim \log n$ produz as complexidades empíricas

$$T_b(n) = 4.1 \mu \text{s} \cdot n^{3.8}$$

 $T_f(n) = 27 \mu \text{s} \cdot n^{3.1}$
 $S_b(n) = 0.85 \cdot n^{1.2}$
 $S_f(n) = 1.06 \cdot n^{1.2}$.

Isso confirma um número de passos ligeiramente superlinear, e uma complexidade maior da MM. Em comparação o algoritmo de Prim tem complexidade $O(m+n\log n)=O(n^2)$, i.e. a busca local é empiricamente, comparado com o pior caso do Prim entre $n^{1.1}$ e $n^{1.8}$ pior. (Mas observe que a complexidade empírica do algoritmo de Prim também é menos que $O(n^2)$.)

Exercício 4 (Busca local para um problema NP-completo)

Uma implementação é disponível em http://www.inf.ufrgs.br/~mrpritt/e01.zip. Vale a pena considerar também implementações do Knuth em http://www-cs-faculty.stanford.edu/~uno/programs.html.

A Tabela 1 apresenta os resultados do GSAT e WalkSAT do exercício, para um tempo limite de 120s, e os resultados do WalkSAT/SKC, uma variante com uma seleção da

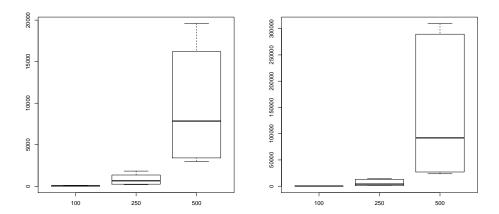


Figura 2: Tempo (em s) "primeira melhora" (esquerda) e "melhor melhora" (direita) para o AGM.

variável invertida melhor. O GSAT consegue resolver todas instâncias com tempo e número de passos menor que o WalkSAT, que resolve somente as duas menores instâncias. O WalkSAT/SKC sempre é melhor que os outros algoritmos. Podemos ver ainda que a tabela é consistente com a estatística: com uma probabilidade p para encontrar uma solução num dado período, a número esperado de períodos segue uma distribuição geométrica com valor esperado 1/p e desvio padrão $\sqrt{1-p}/p \approx 1/p$ (para p pequeno) em concordância com desvio padrão na ordem do valor médio. A probabilidade de encontrar uma solução num dado período para o WalkSAT/SKC e flat100-1, por exemplo, é $\approx 1/(615700/900) \approx 0.0015$ (porque o período é $3 \times 300 = 900$).

Todas instâncias possuem k=3, logo o teorema do Schöning garante uma complexidade $T(n) \sim n^{3/2} (4/3)^n$. Para comparar vamos supor uma complexidade empírica $T(n) \sim ab^n$. Para o WalkSAT é impossível determinar a complexidade empírica, porque (i) só temos duas medidas e (ii) enquanto par8-5-1 tem menos variáveis a instância é mais difícil, i.e. nestes dois pontos a complexidade em função de n diminui.

Para o GSAT e WalkSAT/SKC uma regressão linear log $T \sim n$ limitada para as instâncias flat produz as complexidades empíricas

$$T_{\text{GSAT}}(n) = 0.245 \cdot 1.036^n$$

 $T_{\text{WalkSAT/SKC}}(n) = 0.026 \cdot 1.037^n$

Logo a complexidade empírica é bem melhor que a complexidade pessimista do Schöning (que não é uma surpresa: estamos comparando o caso médio de algumas instâncias com o caso pessimista). Além disso o modelo provavelmente ainda é pessimista: a predição para WalkSAT/SKC e flat200-1 são 18 horas, mas um teste (limitado) revela que o algoritmo resolve essa instância em ≈ 174 s.

Tabela 1: Resultados Max-SAT para tempo limite 120s. Em parênteses: número de instâncias resolvidas, caso diferente de 15.

	GSAT		WalkSAT	
Inst.	T (ms)	# passos (K)	T (ms)	# passos (K)
flat50-1	44.1 ± 46.6	7.8 ± 8.5	17503 ± 14473	12704 ± 10524
par8-5-c	189.8 ± 149.2	51.5 ± 40.8	$57119 \pm 45532 $ (3)	41830 ± 33355
flat75-1	974.6 ± 908.7	122.1 ± 112.0	-	-
flat100-1	9178.7 ± 8603.8	911.8 ± 853.1	-	-

	WalkSAT/SKC		
Inst.	T (ms)	# passos (K)	
flat50-1	4.7 ± 6.5	3.4 ± 4.1	
par8-5-c	137.8 ± 214.9	98.0 ± 153.8	
flat75-1	134.7 ± 98.7	85.2 ± 62.8	
flat100-1	1050.1 ± 817.1	615.7 ± 480.3	

Observação 1 (Regressão linear para polinômios e funções exponenciais)

Para determinar a complexidade empírica, supondo que a complexidade possui a forma $T(n) = c_1 n^{c_2}$: gera um arquivo x.dat com um tamanho da instância e um tempo por linha. Por exemplo

n T 100 233.0000 250 689.7667 500 1655.8667

Chama "R" (GNU R) e usa os comandos

d<-read.table("x.dat",header=T)
lm(log(T)~log(n),data=d)</pre>

Com coeficientes a e b obtidos, o modelo $\log T = a + b \log n$ ou $T = e^a n^b$. Para a hipótese $T(n) = c_1 c_2^n$ usa

lm(log(T)~n,data=d)

com coeficientes a e b obtidos o modelo é $\log T = a + bn$ ou $T = e^a e^{b^n}$