

Approximationschema

für Knapsack



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

Komplexitätstheorie

Lemma a) Für $0 \leq v_j$ gilt: $\text{MaxKnap}(\underline{g}, \underline{w}) \leq \text{MaxKnap}(\underline{g}, \underline{w} + \underline{v})$

b) und für $v_j \leq \ell$: $\text{MaxKnap}(\underline{g}, \underline{w} + \underline{v}) \leq \text{MaxKnap}(\underline{g}, \underline{w}) + n \cdot \ell$

c) sowie $\text{MaxKnap}(\underline{g}, k \cdot \underline{w})$
 $= k \cdot \text{MaxKnap}(\underline{g}, \underline{w})$

$$\lfloor \underline{w}/k \rfloor \cdot k \leq w < \lfloor \underline{w}/k \rfloor \cdot k + k$$

Skalierungsmethode: Fixiere k und setze $w_j' := \lfloor w_j/k \rfloor$

Berechne $\text{opt}' := k \cdot \text{MaxKnap}(g, g_1, \dots, g_n, w_1', \dots, w_n')$ und J'

mittels **ExactKnapsack** in Zeit $\text{poly}(n) \cdot W/k$. Dann

$\text{opt} \geq \text{opt}' = \text{MaxKnap}(g, \lfloor \underline{w}/k \rfloor \cdot k) > \text{MaxKnap}(g, \underline{w} - k)$

$\geq \text{opt} - n \cdot k \geq \text{opt} \cdot (1 - n \cdot k/W)$

oBdA $g_j \leq g \Rightarrow$

Setze nun $k := \varepsilon \cdot W/n$.

$\max_j w_j =: W \leq \text{opt} \leq n \cdot W$

$$\text{MaxKnap}(g, \underline{w}) = \max \left\{ \sum_{j \in J} w_j : J \subseteq \{1..n\}, \sum_{j \in J} g_j \leq g \right\}$$

Nicht-/Approximierbarkeit

- VC kann in \mathcal{P} mit Güte 2 approximiert werden,
- ebenso MTSP: mit Güte 2
- Knapsack $\in \mathcal{NP}$ kann in \mathcal{P} mit Güte $(1-\varepsilon)$ approximiert werden für beliebiges $\varepsilon > 0$.
- Ebenso SubsetSum als Spezialfall mit $w_i = g_i$; Reduktion $3\text{SAT} \leq_p \text{SubsetSum}$ benutzte große Zahlen!
- TSP erlaubt in \mathcal{P} keine Approx. mit konst. Güte
- Kann CLIQUE trivial mit Güte n approximieren;
- aber in $\mathcal{P} \neq \mathcal{NP}$ nicht mit Güte $O(n^{1-\varepsilon})$ für beliebiges $\varepsilon > 0$ (Johan Håstad 1996)



PSPACE *und* QBF



Bsp: $\varphi(x,y,z) = (x \vee y \vee z) \wedge (\neg x \vee \neg y \vee \neg z)$

SAT = alle erfüllbaren booleschen Formeln

\Leftrightarrow alle existenziell quantifizierten wahren BF

z.B. $\Phi = „\exists x \exists y \exists z \varphi(x,y,z)“$

QBF := { alle (beliebig) vollständig quantifizierten wahren boolesche Formeln Φ }

Bsp: $\Phi = „\exists x \forall y \exists z \varphi(x,y,z)“$

entscheidbar in
polynom. Platz

Allgemein:

$Q_1 x_1 Q_2 x_2 Q_3 x_3 \dots Q_n x_n : \varphi(x_1, x_2, x_3, \dots, x_n)$



2.6.7 QBF ist PSPACE-schwer

Gezeigt: Für jedes $L \in NP$ gilt: $L \leq_p SAT$

Thm: Für jedes $L \in PSPACE$ gilt: $L \leq_p QBF$

d.h. QBF ist **PSPACE-schwer**

(und damit **PSPACE-vollständig**)

Warum zeigt Cook-Levin nicht:

"SAT ist PSPACE-schwer?"

M akzeptiert $w \Leftrightarrow \Phi$ ist erfüllbar (nur \exists -Quantoren)

Φ hat Länge $O(S \cdot T)$, wobei $S, T = \text{Platz/Zeit von } M$

QBF ist PSPACE-schwer: Beweis



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

Komplexitätstheorie

$\text{succ}_\ell(V_1, V_2) :=$ „ V_2 ist Nachfolgekonfig. von V_1 , die nach höchstens 2^ℓ Rechenschritten erreicht werden kann“

Für $t(n)$ -zeitbeschr. & $s(n)$ -platzbeschr. Maschine M :

$\underline{w} \in L(M) \iff \exists V, V' \in \{0, 1\}^{O(s(|\underline{w}|))}$:

$\text{start}(V, \underline{w}) \wedge \text{accept}(V') \wedge \text{succ}_{\log t(|\underline{w}|)}(V, V') \wedge \text{legal}(V) \wedge \text{legal}(V')$

Erinnerung an den Beweis von Cook-Levin:

$\text{legal}(V) :=$ “ V beschreibt legale Konfiguration (von M)”

$\text{start}(V, \underline{w}) :=$ “ V beschreibt Startkonfigur. von M auf w ”

$\text{accept}(V) :=$ “ V beschreibt eine akzept. Konfiguration”

$\text{succ}(V_1, V_2) :=$ “ V_2 ist *direkte* Nachfolgekonfig. von V_1 ”

QBF ist PSPACE-schwer: Beweis



$\text{succ}_\ell(V_1, V_2) :=$ „ V_2 ist Nachfolgekonfig. von V_1 , die nach höchstens 2^ℓ Rechenschritten erreicht werden kann“

Für $t(n)$ -zeitbeschr. & $s(n)$ -platzbeschr. Maschine M :

$\underline{w} \in L(M) \iff \exists V, V' \in \{0, 1\}^{O(s(|\underline{w}|))}$: $s(n) = \text{poly}(n), t(n) = 2^{O(s(n))}$

$\text{start}(V, \underline{w}) \wedge \text{accept}(V') \wedge \text{succ}_{\log t(|\underline{w}|)}(V, V') \wedge \text{legal}(V) \wedge \text{legal}(V')$

Beachte: $\text{succ}_\ell(V, V'') \iff \exists V' : \text{succ}_{\ell-1}(V, V') \wedge \text{succ}_{\ell-1}(V', V'')$

Aber succ_ℓ so aufzuschreiben, erfordert zu viel Platz&Zeit
andererseits noch kein „ \forall “ benutzt... Also weiter:

$\text{succ}_\ell(V_1, V_2) \wedge \text{succ}_\ell(V_2, V_3) \iff$
 $(\forall U, U' : ((U=V_1 \wedge U'=V_2) \vee (U=V_2 \wedge U'=V_3)) \Rightarrow \text{succ}_\ell(U, U'))$

jetzt Rekursion ab $\ell := \log t(|\underline{w}|)$: $\text{succ}_\ell, \text{succ}_{\ell-1}, \text{succ}_{\ell-2}$



3QBF ebenfalls PSPACE-schwer

- Ergibt quantifizierte Formel welcher Länge? / berechenbar in welcher Laufzeit?
- Wie viele Quantoren welcher Sorte?

QBF := vollständig quantifizierte wahre boolesche Formeln Φ ; z.B. „ $\exists x \forall y \exists z \varphi(x,y,z)$ “

- o.B.d.A. Quantoren „ $\exists x_1 \forall x_2 \exists x_3 \forall x_4 \dots \exists x_n$ “
- o.B.d.A. φ in 3KNF

$$\text{succ}_{\ell'}(V_1, V_2) \wedge \text{succ}_{\ell'}(V_2, V_3) \Leftrightarrow$$
$$\left(\forall U, U': ((U=V_1 \wedge U'=V_2) \vee (U=V_2 \wedge U'=V_3)) \Rightarrow \text{succ}_{\ell'}(U, U') \right)$$

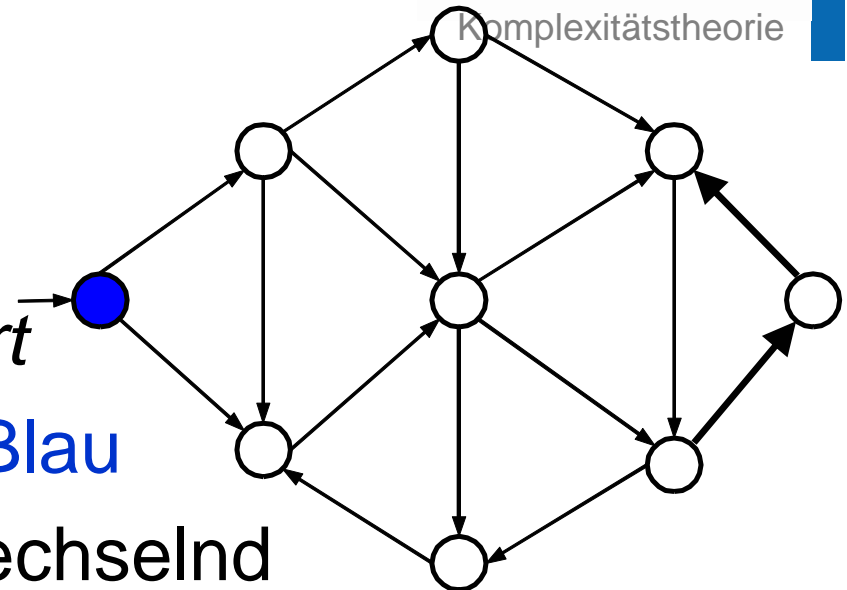
jetzt Rekursion ab $\ell := \log t(|\underline{w}|)$: $\text{succ}_{\ell}, \text{succ}_{\ell-1}, \text{succ}_{\ell-2}$

Graph-Spiel



Spielregeln:

- gerichteter Graph G
- Startknoten s , *aktiv*, *markiert*
- zwei SpielerInnen **Rot** und **Blau**
- wählen und markieren abwechselnd
- einen neuen *aktiven* Knoten
 - Ziel einer Kante vom bisherigen
 - noch *nicht markiert*.
- Wer nicht mehr ziehen kann, verliert;
der andere gewinnt.



Frage: *Gibt es eine Gewinnstrategie für Rot?*