The Parameterized Complexity of the Induced Matching Problem in Planar Graphs

Hannes Moser¹ and Somnath Sikdar²

¹Universität Jena, Germany

²Institute of Mathematical Sciences, Chennai, India

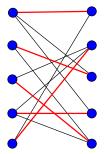
FAW 2007

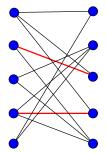
< □ > < 同 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

Motivation

Maximum Matching "marriage problem"

Maximum Induced Matching "risk-free marriage problem" [Stockmeyer, Vazirani, IPL 15, 1982]





▲ロト ▲圖 ト ▲ ヨト ▲ ヨト ― ヨー つくぐ

Maximum Induced Matching

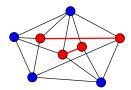
Input

An undirected graph G = (V, E) and a nonnegative integer k.

Question

Is there an edge subset $M \subseteq E$ of size at least k, such that

- 1. *M* is a matching, and
- 2. no two edges of M are connected by an edge of G?



Known Results (1)

NP-completeness on Restricted Graph Classes

Planar graphs of maximum degree 4

[KO, SHEPHERD, SIAM Journal on Discrete Mathematics 16, 2003]

▶ Bipartite graphs of maximum degree 3, *C*₄-free bipartite graphs

[LOZIN, Information Processing Letters 81, 2002]

► Hamiltonian graphs, line-graphs, and *r*-regular graphs for r ≥ 5

[KOBLER, ROTICS, Algorithmica 37, 2003]

Known Results (2)

Polynomial-Time Solvable

Trees

[FRICKE, LASKAR, Congressum Numerantium 89, 1992]

Chordal graphs

[CAMERON, Discrete Applied Mathematics 24, 1989]

Weakly chordal graphs

[CAMERON, SRITHARAN, TANG, Discrete Mathematics 266, 2003]

Approximation Results

- APX-hard on regular graphs [ZITO, WG'99]
- ► APX-hard on bipartite graphs of maximum degree 3, factor-*r* approximation on *r*-regular graphs (*r* ≥ 3) [DUCKWORTH, MANLOVE, ZITO, Journal of Discrete Algorithms 3, 2005]

< □ > < 同 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

Fixed-Parameter Tractability

Definition

A problem is *fixed-parameter tractable* with respect to parameter k if it can be solved in $f(k) \cdot poly(n)$ time.

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへぐ

6

Fixed-Parameter Tractability

Definition

A problem is *fixed-parameter tractable* with respect to parameter k if it can be solved in $f(k) \cdot poly(n)$ time.

Problem Kernel

Parameterized problem L. Instance (I, k).

$$(I,k) \xrightarrow{\text{reduction rules}} (I',k')$$

Linear Problem Kernel: $g(k) = c \cdot k$ for some constant c.

Fixed-Parameter Tractability Results

Known Result

Maximum Induced Matching parameterized by k is W[1]-hard

[M., Thilikos, ACiD'06]

(W[1]-hard problems are presumably not fixed-parameter tractable)

Our Results

- A linear problem kernel in planar graphs.
- An improved dynamic programming on tree decompositions.

・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・

Linear Problem Kernels in Planar Graphs

DOMINATING SET

[ALBER, FELLOWS, NIEDERMEIER, Journal of the ACM 51, 2004]

Improved Kernel for DOMINATING SET, lower bound for kernel size

[CHEN, FERNAU, KANJ, XIA, STACS'05,

full version to appear in SIAM Journal on Computing]

► Full-Degree Spanning Tree

[Guo, Niedermeier, Wernicke, IWPEC'06]

Dominating Set problems in graphs of bounded genus

[FOMIN, THILIKOS, ICALP'04]

General kernelization framework

[GUO, NIEDERMEIER, ICALP'07]

R0 Remove isolated vertices.

- R0 Remove isolated vertices.
- R1 For each vertex, remove all but one degree-one neighbor.



◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 三臣 - のへぐ



- R0 Remove isolated vertices.
- R1 For each vertex, remove all but one degree-one neighbor.



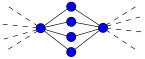
◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 三臣 - のへぐ



- R0 Remove isolated vertices.
- R1 For each vertex, remove all but one degree-one neighbor.



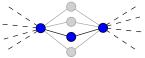
R2 For each vertex pair remove all but one common degree-two neighbor.



- R0 Remove isolated vertices.
- R1 For each vertex, remove all but one degree-one neighbor.

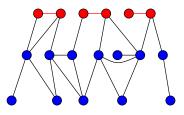


R2 For each vertex pair remove all but one common degree-two neighbor.



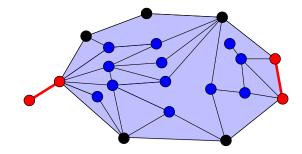
Important Observations

- Every vertex has distance at most two to some vertex in V(M).
- The set of vertices with distance exactly two induces an edgeless graph.



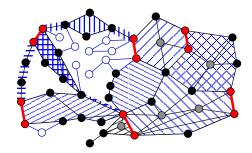
◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへぐ

Region



・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・

Region Decomposition



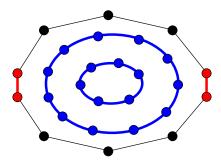
Suppose we are given a maximum induced matching M for a reduced graph.

- 1. Compute a "region decomposition" of the plane graph.
- 2. Show that there are only O(|M|) regions.
- 3. Show that in each region there is only a constant number of vertices.
- 4. Show that there are only O(|M|) vertices outside of regions.

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへぐ

Bounding the Size of a Region

Every vertex has distance at most two to some vertex in V(M) \Rightarrow Outerplanarity argument



Resume

Discussion

- Easy, linear-time data reduction rules.
- Mathematical analysis is quite technical.

Future Work

- Improve the kernel size.
- Search tree algorithm?
- Generalization to non-planar graph classes?

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへぐ

Thank you!

◆□ ▶ < 圖 ▶ < 圖 ▶ < 圖 ▶ < 圖 • 의 Q @</p>