

# TEORIA DELLA COMPLESSITÀ

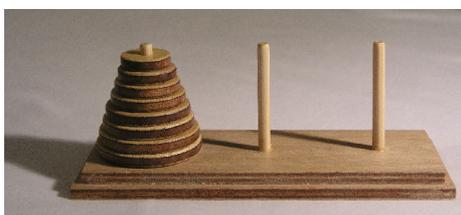
---

## Decidibilità e Trattabilità

Ci sono problemi (**problema dell'arresto**) che non possono essere risolti da nessun calcolatore, indipendentemente dal tempo a disposizione

→ **problemi indecidibili**

Ci sono problemi decidibili che possono richiedere tempi di risoluzione esponenziali nella dimensione dell'istanza (**torri di Hanoi, generazione delle sequenze binarie e delle permutazioni**)



→ **problemi intrattabili**

# Decidibilità e Trattabilità

Ci sono problemi che possono essere risolti con algoritmi di costo polinomiale

(ordinamento; ricerca di chiavi in array, liste, alberi; problemi su grafi: OT di DAG, connettività, ricerca di cicli, ricerca di un ciclo euleriano)

→ problemi trattabili («facili»)

Ci sono infine problemi il cui stato non è noto

(clique, cammino hamiltoniano):

- Abbiamo a disposizione solo algoritmi di costo esponenziale
- Nessuno ha dimostrato che non possano esistere algoritmi di costo polinomiale

→ problemi presumibilmente intrattabili

## Algoritmi polinomiali e esponenziali

Studiamo la dimensione dei dati trattabili in funzione dell'incremento della velocità dei calcolatori

Calcolatori:  $C_1, C_2$  ( $k$  volte più veloce di  $C_1$ )

Tempo di calcolo a disposizione:  $t$

$n_1$  = dati trattabili nel tempo  $t$  su  $C_1$

$n_2$  = dati trattabili nel tempo  $t$  su  $C_2$

Osservazione:

usare  $C_2$  per un tempo  $t$ , equivale a usare  $C_1$  per un tempo  $k * t$

# Algoritmi polinomiali e esponenziali

Algoritmo **polinomiale** che risolve il problema in  $c n^s$  secondi ( $c, s$  costanti)

$$C_1: c n_1^s = t \quad \rightarrow \quad n_1 = (t/c)^{1/s}$$

$$C_2: c n_2^s = k t \quad \rightarrow \quad n_2 = (k t/c)^{1/s} = k^{1/s} (t/c)^{1/s}$$

$$n_2 = k^{1/s} n_1$$

Miglioramento di un **fattore moltiplicativo  $k^{1/s}$**

- $k = 10^9, e s = 3$  → possiamo moltiplicare per  $10^3$  i dati trattabili a pari tempo di calcolo
- $k = 10^9, e s = 1$  → possiamo moltiplicare per  $10^9$  i dati trattabili a pari tempo di calcolo

# Algoritmi polinomiali e esponenziali

Algoritmo **esponenziale** che risolve il problema in  $c 2^n$  secondi ( $c$  costante)

$$C_1: c 2^{n_1} = t \quad \rightarrow \quad 2^{n_1} = t/c$$

$$C_2: c 2^{n_2} = k t \quad \rightarrow \quad 2^{n_2} = k t/c = k 2^{n_1}$$

$$n_2 = n_1 + \log_2 k$$

Miglioramento di un **fattore additivo  $\log_2 k$**

- $k = 10^9$  → possiamo solo **sommare**  $\log_2 10^9 \sim 30$  al numero di dati trattabili a pari tempo di calcolo

# Problemi

## Problema $\Pi$

**I**: insieme delle **istanze** in ingresso

**S**: insieme delle **soluzioni**

## Tipologie di problemi

### Problemi decisionali

- Richiedono una risposta binaria ( $S = \{0,1\}$ )
- Es: Un grafo è connesso? Un numero è primo?
- Istanze positive (accettabili):  $x \in I$ , t.c.  $\Pi(x) = 1$
- Istanze negative:  $x \in I$ , t.c.  $\Pi(x) = 0$

### Problemi di ricerca

- Data un'istanza  $x$ , richiedono di restituire una soluzione  $s$ 
  - Trovare un cammino tra due vertici, trovare il mediano di un insieme di elementi

# Tipologie di problemi

## Problemi di ottimizzazione

- Data un'istanza  $x$ , si vuole trovare la **migliore soluzione  $s$**  tra tutte le soluzioni possibili
- Ricerca della clique di dimensione massima, ricerca del cammino minimo fra due nodi di un grafo

## Problemi decisionali

La teoria della complessità computazionale è definita principalmente in termini di **problemi di decisione**

- Essendo la risposta binaria, non ci si deve preoccupare del tempo richiesto per restituire la soluzione e tutto il tempo è speso esclusivamente per il calcolo
- La difficoltà di un problema è già presente nella sua versione decisionale

# Problemi decisionali

- Molti problemi di interesse pratico sono però problemi di ottimizzazione
- È possibile esprimere un problema di ottimizzazione in forma decisionale, chiedendo l'esistenza di una soluzione che soddisfi una certa proprietà.

## ESEMPIO:

- **MAX-CLIQUE**: trovare la CLIQUE più grande in un grafo  $G$
- **CLIQUE**: Esiste una clique in  $G$  di almeno  $k$  vertici?
- **CLIQUE non è più difficile di MAX-CLIQUE**:  
Se sappiamo trovare la CLIQUE più grande in  $G$ , ne confrontiamo la dimensione con  $k$ , e risolviamo anche il problema decisionale

# Problemi decisionali

Il problema di ottimizzazione è quindi **almeno tanto difficile quanto** il corrispondente problema decisionale

Caratterizzare la complessità del problema decisionale permette quindi di dare almeno una **limitazione inferiore** alla complessità del problema di ottimizzazione

# Classi di complessità

Dato un problema decisionale  $\Pi$  ed un algoritmo  $A$ , diciamo che  $A$  risolve  $\Pi$  se, data un'istanza di input  $x$

$$A(x) = 1 \iff \Pi(x) = 1$$

$A$  risolve  $\Pi$  in tempo  $t(n)$  e spazio  $s(n)$  se il tempo di esecuzione e l'occupazione di memoria di  $A$  sono rispettivamente  $t(n)$  e  $s(n)$

## Classi Time e Space

Data una qualunque funzione  $f(n)$

### Time( $f(n)$ )

insiemi dei problemi decisionali che possono essere risolti in tempo  $O(f(n))$

### Space( $f(n)$ )

insiemi dei problemi decisionali che possono essere risolti in spazio  $O(f(n))$

# Classe P

## Algoritmo polinomiale (tempo)

esistono due costanti  $c, n_0 > 0$  t.c. il numero di passi elementari è al più  $n^c$  per ogni input di dimensione  $n$  e per ogni  $n > n_0$

## Classe P

è la classe dei problemi **risolvibili in tempo polinomiale** nella dimensione  $n$  dell'istanza di ingresso

# Classe PSPACE

## Algoritmo polinomiale (spazio)

esistono due costanti  $c, n_0 > 0$  t.c. il numero di celle di memoria utilizzate è al più  $n^c$  per ogni input di dimensione  $n$  e per ogni  $n > n_0$

## Classe PSPACE

è la classe dei **problemi risolvibili in spazio polinomiale** nella dimensione  $n$  dell'istanza di ingresso

# Classe EXP-TIME

La classe **Exp Time** è la classe dei **problemi** **risolvibili in tempo esponenziale** nella dimensione  $n$  dell'istanza di ingresso

## Relazioni tra le classi

$$P \subseteq PSpace$$

infatti un **algoritmo polinomiale** può avere accesso al più ad un numero polinomiale di locazioni di memoria diverse (in ordine di grandezza)

$$PSpace \subseteq ExpTime$$

# Relazioni

- Non è noto (ad oggi) se le inclusioni siano proprie
- L'unico risultato di separazione dimostrato finora riguarda  $P$  e  $ExpTime$

Esiste un problema che può essere risolto in tempo esponenziale, ma per cui tempo polinomiale non è sufficiente

Torri di Hanoi

## Altri problemi interessanti:

Zaino

Clique

Cammino Hamiltoniano

Soddisfacibilità di formule booleane (SAT)

## Algoritmo per CLIQUE

- Si considerano tutti i sottoinsiemi di vertici, in ordine di cardinalità decrescente, e si verifica se formano una clique di dimensione almeno  $k$ .
- Se  $n$  è il numero di vertici, quanti diversi sottoinsiemi esamina l'algoritmo al caso peggiore?

$2^n$

CLIQUE  $\in$  ExpTime

Algoritmo polinomiale non noto!

## Algoritmo per Cammino Hamiltoniano

- Si considerano tutte le permutazioni di vertici, e si verifica se i vertici in quell'ordine sono a due a due adiacenti
- Se  $n$  è il numero di vertici, quante diverse permutazioni esamina l'algoritmo al caso peggiore?

$n!$

CamminoHamiltoniano  $\in$  ExpTime

Algoritmo polinomiale non noto!

# SAT

Insieme  $V$  di variabili Booleane

- Letterale: variabile o sua negazione
- Clausola: disgiunzione (OR) di letterali

Un'espressione Booleana su  $V$  si dice in **forma normale congiuntiva (FNC)** se è espressa come **congiunzione di clausole** (AND di OR di letterali)

## Esempio

$$V = \{x, y, z, w\}$$

$$FNC : (x \vee \bar{y} \vee z) \wedge (\bar{x} \vee w) \wedge y$$

# SAT

Data una espressione in forma normale congiuntiva

verificare se esiste una assegnazione di valori di verità alle variabili che rende l'espressione vera

## Esempio

La formula

$$(x \vee \bar{y} \vee z) \wedge (\bar{x} \vee w) \wedge y$$

è soddisfatta dall'assegnazione

$$x = 1 \quad y = 1 \quad z = 0 \quad w = 1$$

## Algoritmo per SAT

Si considerano tutti i  $2^n$  assegnamenti di valore alle  $n$  variabili, e per ciascuno si verifica se la formula è vera

**SAT  $\in$  ExpTime**

Algoritmo polinomiale non noto!

## Clique, Cammino Hamiltoniano, SAT

La ricerca esaustiva è necessaria?

**Non lo sappiamo**

## Cercare un ago in un pagliaio

La ricerca esaustiva è necessaria?



No, se si ha a disposizione un magnete...

## Problemi decisionali e certificati

In un **problema decisionale** siamo interessati a verificare se una istanza del problema soddisfa una certa proprietà

esiste una clique di  $k$  vertici?

esiste un cammino hamiltoniano?

esiste un assegnamento di valori che rende vera la formula?

Per alcuni problemi, per le **istanze accettabili (positive)**  $x$  è possibile fornire un **certificato**  $y$  che possa convincerci del fatto che l'istanza soddisfa la proprietà e dunque è un'istanza accettabile

# Certificato

## Certificato per CLIQUE

sottoinsieme di  $k$  vertici, che forma la clique

## Certificato per Cammino Hamiltoniano

permutazione degli  $n$  vertici che definisce un cammino semplice

## Certificato per SAT

Un'assegnazione di verità alle variabili che renda vera l'espressione

# Certificato

Un certificato è un **attestato breve di esistenza** di una soluzione con determinate proprietà

Si definisce solo per le istanza **accettabili**

Infatti, in generale, non è facile costruire **attestati di non esistenza**

# Certificato

## UNSAT

È vero che nessun assegnamento di valore alle variabili rende vera l'espressione?

## Certificato per UNSAT ?

Non è sufficiente esibire un'assegnazione di valori di verità alle variabili...

In questo caso è difficile esprimere anche un certificato che sia 'breve'!

# Verifica

IDEA: utilizzare il costo della verifica di un certificato (una soluzione) per un'istanza accettabile (positiva) per caratterizzare la complessità del problema stesso

Un problema  $\Pi$  è verificabile in tempo polinomiale se

1. Ogni istanza accettabile  $x$  di  $\Pi$  di lunghezza  $n$  ammette un certificato  $y$  di lunghezza polinomiale in  $n$
2. Esiste un algoritmo di verifica polinomiale in  $n$  e applicabile a ogni coppia  $\langle x, y \rangle$ , che permette di attestare che  $x$  è accettabile

# Classe NP

NP è la classe dei problemi decisionali **verificabili in tempo polinomiale**

## Cosa vuol dire NP?

P sta per polinomiale, ma N?

**N non vuol dire NON...**

La **classe NP** è la classe dei problemi risolvibili in tempo *polinomiale non deterministico*

# Osservazioni

Un certificato contiene un'informazione molto prossima alla soluzione, quindi qual è l'interesse di questa definizione?

## Dubbio legittimo

- La teoria della verifica è utile per far luce sulle gerarchie di complessità dei problemi, non aggiunge nulla alla possibilità di risolverli efficientemente
- **Chi ha una soluzione può verificare in tempo polinomiale che l'istanza è accettabile.**
- **Chi non ha una soluzione (certificato), può individuarla in tempo esponenziale** considerando tutti i casi possibili con una ricerca esaustiva

# Le classi P e NP

P è incluso in NP oppure no?

**Ovviamente sì!**

Ogni problema in P ammette un certificato verificabile in tempo polinomiale...come mai?

- Eseguo l'algoritmo che risolve il problema per costruire il certificato!

# Le classi P e NP



**P = NP oppure P ≠ NP ?**

## Le classi P e NP

- Dobbiamo per forza fare la ricerca esaustiva quando abbiamo un problema come i precedenti?

Non lo sappiamo

- Si congettura che  $P \neq NP$
- È possibile individuare i problemi più difficili all'interno della classe NP, ovvero quelli candidati ad appartenere a NP se  $P \neq NP$

## Problemi NP-completi

Sono i problemi **più difficili** all'interno della classe NP

- Se esistesse un algoritmo polinomiale per risolvere uno solo di questi problemi, allora
  - tutti i problemi in NP potrebbero essere risolti in tempo polinomiale, e dunque  $P = NP$
- **Quindi:**  
tutti i problemi NP-completi sono risolvibili in tempo polinomiale oppure nessuno lo è

# Riduzioni polinomiali

$\Pi_1$  e  $\Pi_2$  = problemi decisionali

$I_1$  e  $I_2$  = insiemi delle istanze di input di  $\Pi_1$  e  $\Pi_2$

$\Pi_1$  si riduce in tempo polinomiale a  $\Pi_2$

$$\Pi_1 \leq_p \Pi_2$$

se esiste una funzione  $f: I_1 \rightarrow I_2$  calcolabile in tempo polinomiale tale che, per ogni istanza  $x$  di  $\Pi_1$

$x$  è un'istanza accettabile di  $\Pi_1$

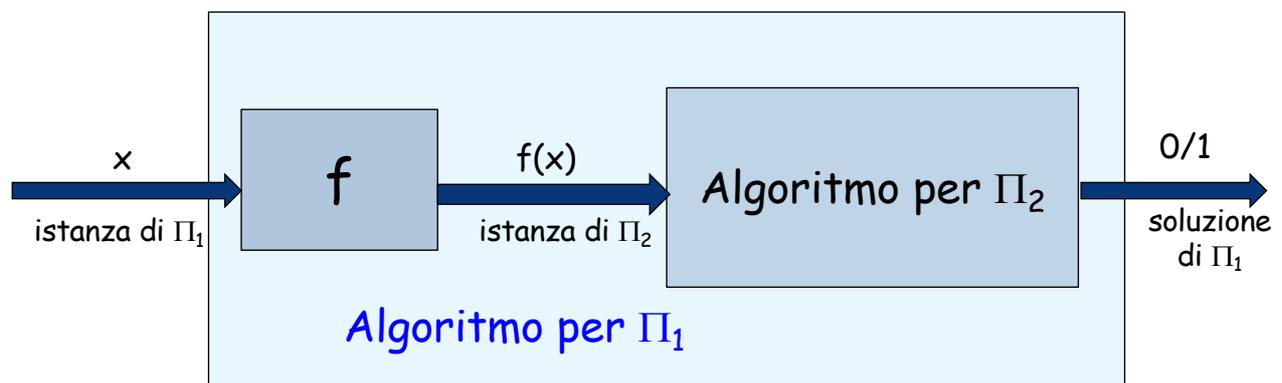
SE E SOLO SE

$f(x)$  è un'istanza accettabile di  $\Pi_2$

# Riduzioni polinomiali

Se esistesse un algoritmo per risolvere  $\Pi_2$  potremmo utilizzarlo per risolvere  $\Pi_1$

$$\Pi_1 \leq_p \Pi_2 \text{ e } \Pi_2 \in P \Rightarrow \Pi_1 \in P$$



## Problemi NP ardui

Un problema  $\Pi$  si dice **NP-arduo** se

per ogni  $\Pi' \in \text{NP}$ ,  $\Pi' \leq_p \Pi$

## Problemi NP completi

Un problema decisionale  $\Pi$  si dice **NP-completo** se

$\Pi \in \text{NP}$

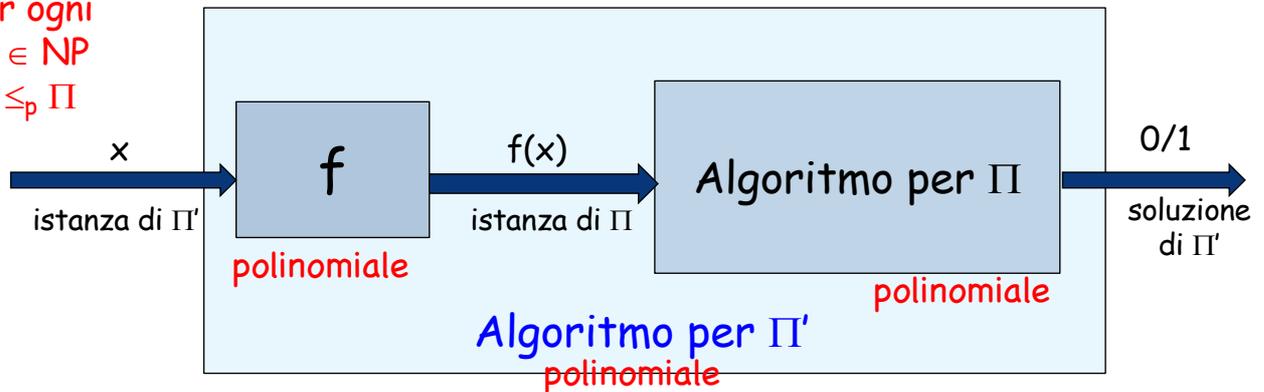
per ogni  $\Pi' \in \text{NP}$ ,  $\Pi' \leq_p \Pi$

# Problemi NP-completi

Sia  $\Pi$  un problema NP-completo

Se  $\Pi \in P$ , allora  $P = NP$

Per ogni  
 $\Pi' \in NP$   
 $\Pi' \leq_p \Pi$



Se un problema NP-completo è facile, allora tutti i problemi in NP sono facili!

# Problemi NP completi

Dimostrare che un problema è in NP può essere facile

Basta esibire un certificato polinomiale

Non è altrettanto facile dimostrare che un problema  $\Pi$  è NP-arduo o NP-completo

- Bisogna dimostrare che **TUTTI** i problemi in NP si riducono polinomialmente a  $\Pi$
- In realtà la **prima** dimostrazione di NP-completezza aggira il problema

# Teorema di Cook (1971)

## TEOREMA

SAT è NP completo

47

## Teorema di Cook (idea)

Cook ha mostrato che

dati un qualunque problema  $\Pi$  in NP  
ed una qualunque istanza  $x$  per  $\Pi$

si può costruire una espressione  
Booleana in forma normale  
coniuntiva che descrive il calcolo di  
un algoritmo per risolvere  $\Pi$  su  $x$

l'espressione è vera se e solo se  
l'algoritmo restituisce 1

# Problemi NP completi

Un problema decisionale  $\Pi$  è NP-completo se

$$\Pi \in NP$$

$$SAT \leq_p \Pi$$

(o un qualsiasi altro problema NP-completo)

Infatti:

per ogni  $\Pi' \in NP$ ,  $\Pi' \leq_p SAT$  e  $SAT \leq_p \Pi$

Quindi  $\Pi' \leq_p \Pi$

# CLIQUE è NP completo

$$SAT \leq_p CLIQUE$$

data un'espressione booleana  $F$  in forma normale congiuntiva con  $k$  clausole

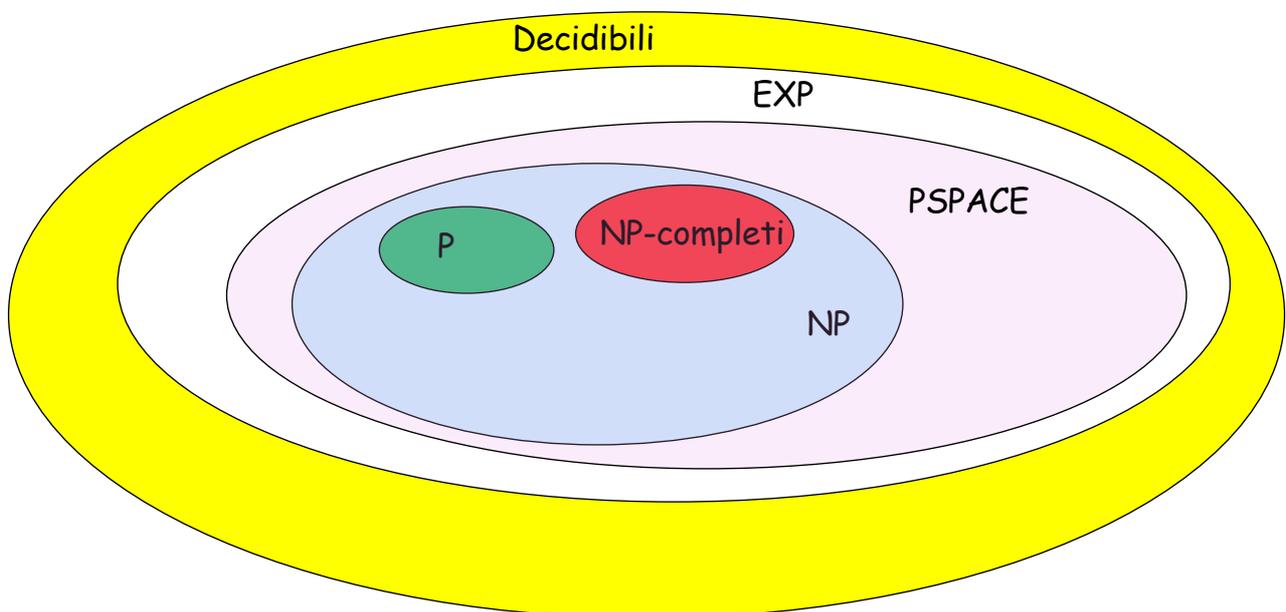
è possibile costruire in tempo polinomiale

un grafo  $G$  che contiene una **clique di  $k$  vertici se e solo se  $F$  è soddisfacibile.**

## Problemi NP equivalenti

- $SAT \leq_p CLIQUE \Rightarrow CLIQUE$  è NP completo
- $SAT$  è NP completo  $\Rightarrow CLIQUE \leq_p SAT$
- **$SAT$  e  $CLIQUE$  sono NP equivalenti.**
- **Tutti i problemi NP completi sono tra loro NP equivalenti.**
- Sono tutti facili, o tutti difficili

## Gerarchia delle classi



## Altri famosi problemi NP-completi

### Copertura di vertici

- Una copertura di vertici (*vertex cover*) di un grafo  $G=(V,E)$  è un insieme di vertici  $C \subseteq V$  tale che per ogni  $(u,v) \in E$ , almeno uno tra  $u$  e  $v$  appartiene a  $C$
- Dati  $G$  e un intero  $k$ , verificare se esiste una copertura di vertici di  $G$  di dimensione al più  $k$

## Altri famosi problemi NP-completi

### Commesso viaggiatore

Dati un grafo completo  $G$  con pesi  $w$  sugli archi ed un intero  $k$ , verificare se esiste un ciclo di peso al più  $k$  che attraversa **ogni vertice una ed una sola volta**

### Colorazione

Dati un grafo  $G$  ed un intero  $k$ , verificare se è possibile colorare i vertici di  $G$  con al più  $k$  colori tali che due vertici adiacenti non siano dello stesso colore

# Altri famosi problemi NP-completi

## Somme di sottoinsiemi

Dati un insieme  $S$  di numeri naturali ed un intero  $t$ , verificare se esiste un sottoinsieme di  $S$  i cui elementi sommano esattamente a  $t$

## Zaino

Dati un intero  $k$ , uno zaino di capacità  $c$ , e  $n$  oggetti di dimensioni  $s_1, \dots, s_n$  cui sono associati profitti  $p_1, \dots, p_n$ , verificare se esiste un sottoinsieme degli oggetti di dimensione **al più**  $c$  che garantisca profitto **almeno**  $k$

# Problemi di ottimizzazione NP-hard

Se la soluzione ottima è troppo difficile da ottenere, una soluzione quasi ottima ottenibile facilmente forse è buona abbastanza

- A volte, avere una soluzione **esatta** non è strettamente necessario
- Ci si accontenta di una soluzione che
  - non si discosti troppo da quella ottima
  - Si possa calcolare in tempo polinomiale

# Le classi co-P e co-NP

Profonda differenza tra certificare l'esistenza o la non-esistenza di una soluzione

Es: Problema del Ciclo Hamiltoniano:

- una permutazione di vertici (per certificare esistenza)
- per la non-esistenza è difficile dare un certificato polinomiale che indichi direttamente questa proprietà

$\Pi$ : problema decisionale

co $\Pi$ : problema **complementare**

(accetta tutte e sole le istanze rifiutate da  $\Pi$ )

## La classe co-P

È la classe dei **problemi decisionali  $\Pi$**  per cui

$$\text{co}\Pi \in P$$

$$P = \text{co-P}$$

(risolvo il problema, e complemento il risultato)

# La classe co-NP

È la classe dei **problemi decisionali**  $\Pi$  per cui  
 $\text{co}\Pi \in \text{NP}$

## NP ? co-NP

- si congettura che le due classi siano diverse
- se questa congettura è vera, allora  $P \neq \text{NP}$

