

Relazioni tra classi di complessità

A.A. 2017-2018

Relazione tra le classi dei problemi NP ed NP-completi

Teorema 1

$P \neq NP \Rightarrow$ esiste un problema $Q \in NP - P$ non NP-completo

I problemi in $NP - P$ che non sono NP-completi vengono chiamati NP-intermedi.

Corollario

$P \neq NP \Rightarrow NP\text{-completi} \subset NP - P$

Teorema 2

$P \neq NP \Rightarrow$ esistono due problemi Q e R , NP-intermedi, tali che $Q \not\leq R$ e $R \not\leq Q$, cioè Q ed R non sono confrontabili nella relazione \leq .

Relazione tra le classi dei problemi NP ed NP-completi

Tra i candidati per essere problemi NP-intermedi troviamo:

- **Isomorfismo tra grafi**. Dati due grafi G_1 e G_2 esiste una biiezione h tra i vertici di G_1 e G_2 che conserva tutti gli archi (cioè (i,j) è un arco in G_1 se e solo se $(h(i), h(j))$ è un arco in G_2 ?
- **Fattorizzazione**. Dato un intero N e un intero $M < N$ esiste un intero $d \leq M$ tale che d sia un divisore di N ?

SOMMA DI SOTTOINSIEME

ISTANZA: Un insieme $A = \{a_1, \dots, a_n\}$ di interi positivi e un intero k .

DOMANDA: Esiste un sottoinsieme $S \subseteq A$ tale che:

$$\sum_{h \in S} a_h = k \quad ?$$

SOMMA DI SOTTOINSIEME è un altro dei (tanti) problemi che si dimostrano NP-completi

Abbiamo dimostrato che “**somma di sottinsieme**” è **NP-completo**.

L’algoritmo di programmazione dinamica basato sulla seguente definizione, dove

$$P[i, j] = \text{true} \iff \exists S' \subseteq \{a_1, \dots, a_i\}: \sum_{h \in S'} a_h = j$$

$$P[i, 0] = \text{true} \quad 0 \leq i \leq n$$

$$P[0, j] = \text{false} \quad 1 \leq j \leq k$$

Per $i \neq 0$ e $j \neq 0$

$$P[i, j] = \begin{cases} P[i-1, j] & \text{se } j - a_i < 0 \\ P[i-1, j] \text{ or } P[i-1, j-a_i] & \text{se } j - a_i \geq 0 \end{cases}$$

ha complessità in tempo $O(n \cdot k)$.

NP-completezza forte: somma di sottinsieme

Subset-Sum (n, W)

M: array [0..n, 0..W]

for w ← 0 to W M[0, w] = 0

for i ← 1 to n

for w ← 0 to W

 M[i, w] ← max (M(i-1, w), w_i + M(i-1, w-w_i))

return M[n, W]

Subset-Sum (n, k)

P: array [0..n, 0..k]

for j ← 0 to k P[0, j] = 0

for i ← 1 to n

for j ← 0 to k

 P[i, j] ← P(i-1, j) or P(i-1, j - a_i)

return P[n, k]

Assumendo $a_i \leq k$ ($1 \leq i \leq n$), la dimensione dei dati in ingresso è $O(n \cdot \log(k))$, pertanto la complessità $O(n \cdot k)$ non è polinomiale nella dimensione del problema. Se k è limitato da un polinomio in n , cioè k è $O(n^t)$, con t costante, allora *Sommasott* ha complessità polinomiale $O(n^{t+1})$. Se invece k è superpolinomiale in n , anche la complessità dell'algoritmo risulta superpolinomiale.
(se k è $O(2^n)$, $n \cdot k = O(n \cdot 2^n)$).

La complessità di “**Somma di sottinsieme**” non dipende soltanto dalla cardinalità n dell'insieme in input, ma anche dai valori degli elementi. Tale complessità risulta polinomiale o meno a seconda che i valori degli elementi in ingresso siano “piccoli” o “grandi” rispetto al loro numero.

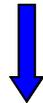
Anche per “**zaino**” sappiamo che è **NP**-completo e abbiamo costruito un algoritmo di programmazione dinamica di complessità $O(n \cdot C)$, con n numero di oggetti e C capacità dello zaino.

$n \cdot C$ *non è una funzione polinomiale della dimensione dell'input*, in quanto la lunghezza dell'input è $O(n \cdot \log(C))$.

Per “**Zaino**” possiamo fare considerazioni analoghe a quelle fatte per “**Somma di sottinsieme**”. Se C è limitato da un polinomio in n , cioè C è $O(n^t)$, con t costante, allora “Zaino” ha complessità polinomiale $O(n^{t+1})$. Se invece C è superpolinomiale in n , anche la complessità dell'algoritmo risulta superpolinomiale.

È importante distinguere tra **Somma di sottinsieme** e **Zaino**, da una parte, e problemi come **Cricca** e **Ciclo Hamiltoniano**, dall'altra.

In questi ultimi i numeri sono usati solo come nomi di nodi e indici di variabili; questi problemi restano **NP-completi** anche se ogni istanza di lunghezza n è ristretta a interi di dimensione al più $p(n)$ (funzione polinomiale in n).



problemi fortemente NP-completi

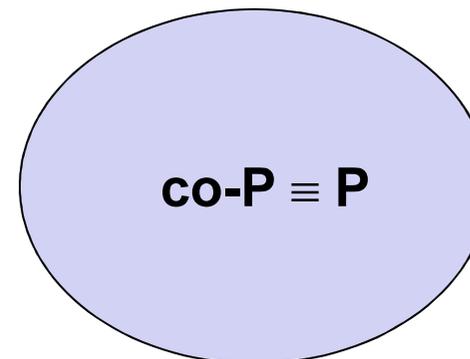
Somma di sottinsieme e **Zaino** non sono invece fortemente **NP-completi**.

Sia Q un problema di decisione. Il **problema complemento** di Q : Q^c è il problema decisionale che, definito sullo stesso dominio, dà risposta SI quando Q dà risposta NO e risposta NO quando Q dà risposta SI.

co-**P** e co-**NP** indicano le classi dei problemi complemento dei problemi in **P** e in **NP** rispettivamente.

È facile dimostrare:

$$\mathbf{P} \equiv \text{co-P}$$



Problema: **dato un intero n, n è pari?**

```
Pari (n)  
if (n mod 2 = 0) return true  
else return false
```

Il problema ha un algoritmo di soluzione deterministico di complessità polinomiale, cioè è in **P**.

Problema complemento: **dato un intero n, n è non pari?**

E' risolto dallo stesso algoritmo in cui true e false vengono scambiati

```
Dispari (n)  
if (n mod 2 = 0) return false  
else return true
```

Se $Q \in \mathbf{NP}$ in generale non si può dire *niente* sul suo complemento.

Si può comunque dire che Q^C *non* è più facile di Q , anzi, assumendo $\mathbf{P} \neq \mathbf{NP}$, Q^C è presumibilmente più difficile di Q .

Per i problemi in \mathbf{NP} esiste una funzione booleana calcolabile in tempo polinomiale da un algoritmo deterministico (il certificato), che, dato un input x e una soluzione y , verifica che y è proprio una soluzione (testimone) nella formula:

$$\exists y P(x, y) = \text{true}$$

Per i problemi complemento si deve invece verificare che non esista nessuna soluzione y , cioè:

$$\forall y P(x, y) = \text{false}$$

Il passaggio da un quantificatore esistenziale ad uno universale complica il problema (se $P \neq NP$).

Ad esempio, mentre si sa che **Soddisfacibilità** è in **NP**, non si sa se il suo complemento, **Falsità**, è in **NP** oppure no.

Soddisfacibilità: data una formula booleana in forma normale congiuntiva esiste una assegnazione di valori di verità alle variabili booleane che rende la formula vera?

Falsità: data una formula booleana in forma normale congiuntiva tale formula è falsa per tutte le possibili assegnazioni di valori di verità alle variabili booleane?

Teorema 3

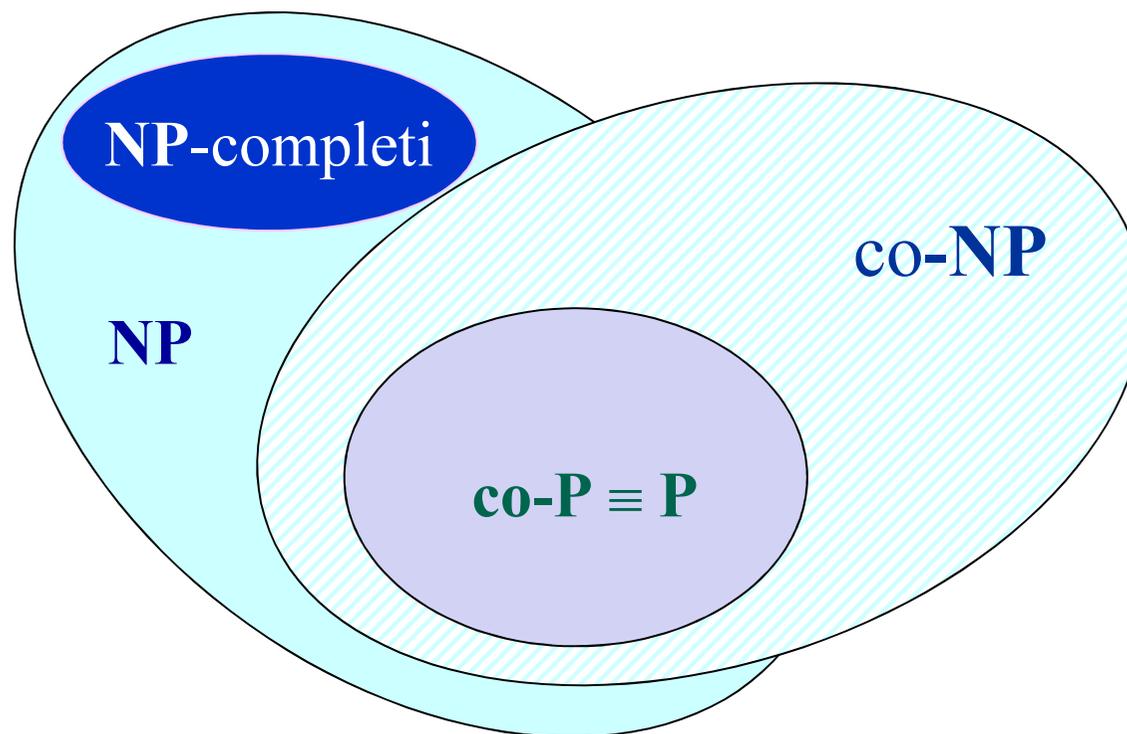
$$\text{co-NP} \neq \text{NP} \Rightarrow \text{P} \neq \text{NP}$$

La dimostrazione per assurdo è facile: supponendo $\text{P} = \text{NP}$ avremmo $\text{NP} = \text{P} = \text{co-P} = \text{co-NP}$. Una contraddizione!

Teorema 4

Se esiste un problema Q , **NP**-completo, il cui problema complemento $Q^c \in \text{NP}$, allora $\text{co-NP} = \text{NP}$.

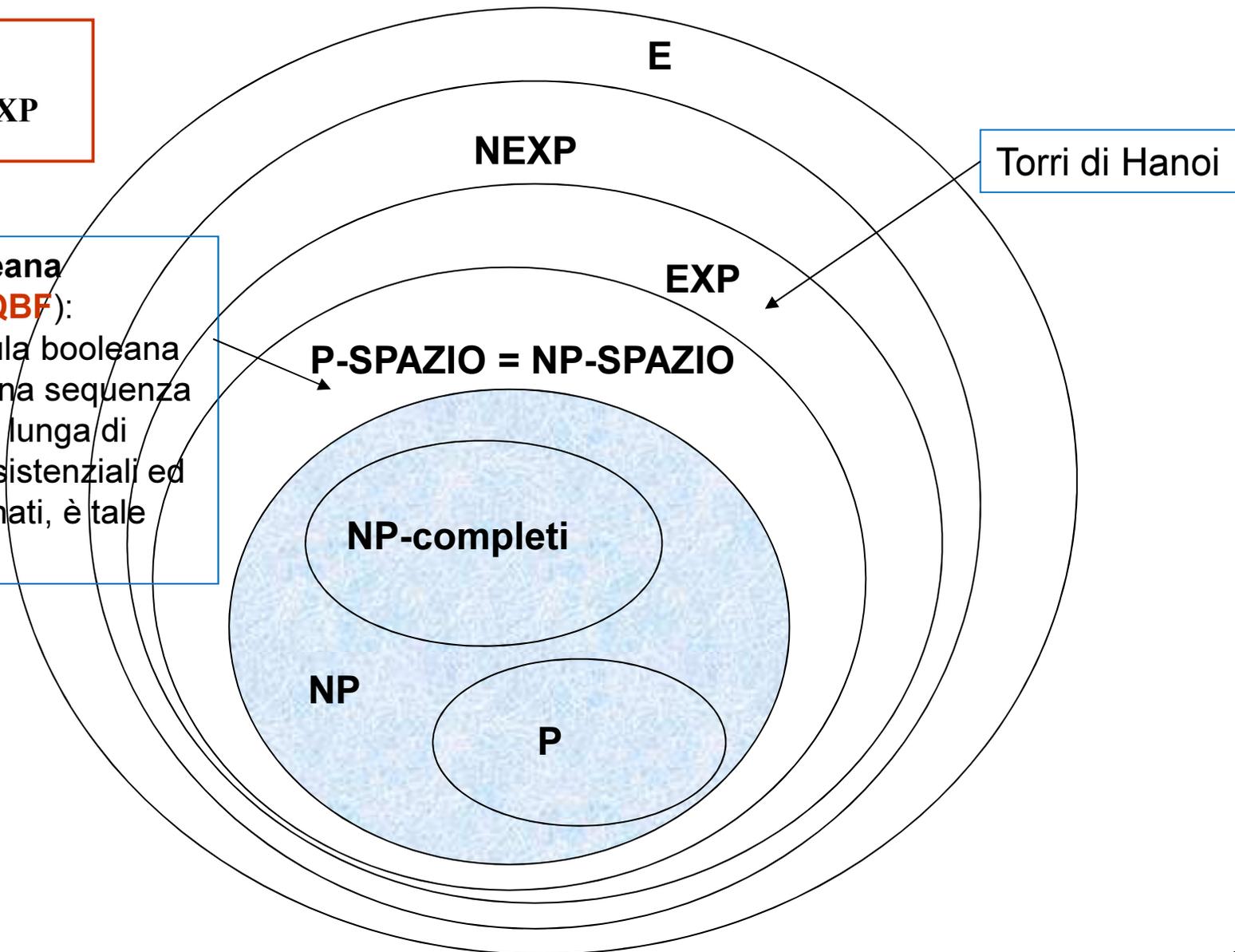
L'ipotesi più accreditata è che si abbia la seguente relazione tra le classi viste.



Classi di complessita` : gerarchia

$P \subset EXP$
 $NP \subset NEXP$

**Formula booleana
quantificata (QBF):**
Data una formula booleana
preceduta da una sequenza
arbitrariamente lunga di
quantificatori esistenziali ed
universali alternati, è tale
formula vera ?



E: classe dei problemi di decisione risolubili con algoritmi **deterministici** in tempo **esponenziale k-plo**, per $k = 0, 1, 2, \dots$
cioè in tempo:

$$\bigcup_{k \geq 0} \mathbf{O} \left[\begin{array}{c} 2 \\ 2^{\cdot} \\ \vdots \\ 2^n \end{array} \right] \left. \vphantom{\begin{array}{c} 2 \\ 2^{\cdot} \\ \vdots \\ 2^n \end{array}} \right\} k$$

La classe **E** coincide con la classe delle funzioni “**elementari**”, cioè quelle *definibili mediante un numero finito di applicazioni delle quattro operazioni elementari dell’aritmetica, dell’esponenziazione, dei logaritmi, dell’elevamento a potenza e dell’estrazione di radice (comprese le funzioni trigonometriche).*

N.B. vi sono problemi ancora più “difficili”, che non sono elementari.

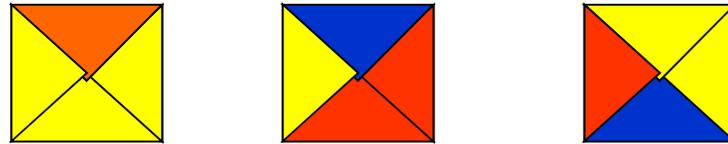
Alcuni problemi non possono essere risolti da un computer anche con tempo illimitato

Esempio: Domino non limitato (The Tiling Problem)

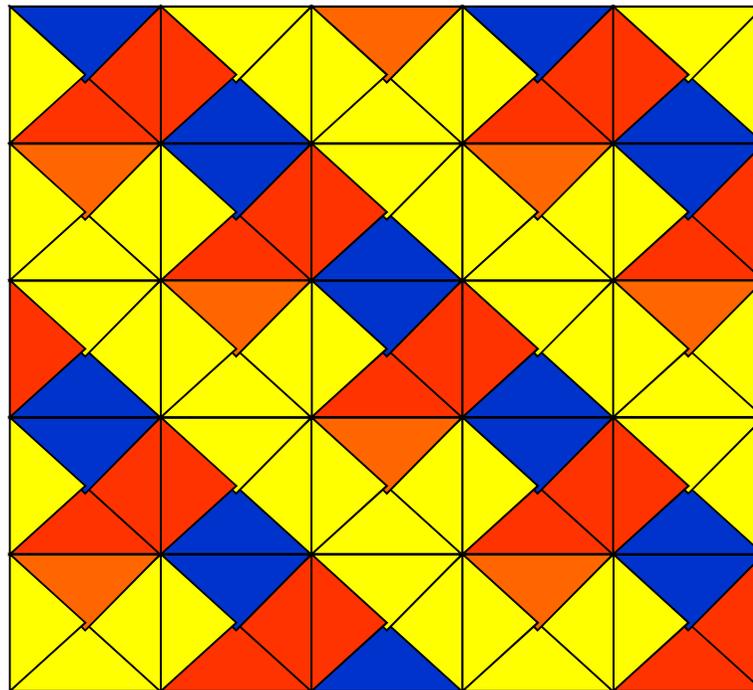
- Una *tessera* e` un quadrato 1×1 , diviso in 4 triangoli dalle sue diagonali, ogni triangolo ha un dato colore e ogni tessera ha un orientamento fisso
- *Istanza*: un insieme finito S of descrizioni di tessere
- *domanda*: usando le tessere di S in modo che i lati adiacenti abbiano lo stesso colore, e` possibile coprire un'area finita di dimensione arbitraria?

Problemi indecidibili: domino non limitato

Esempio di descrizioni di tessere:

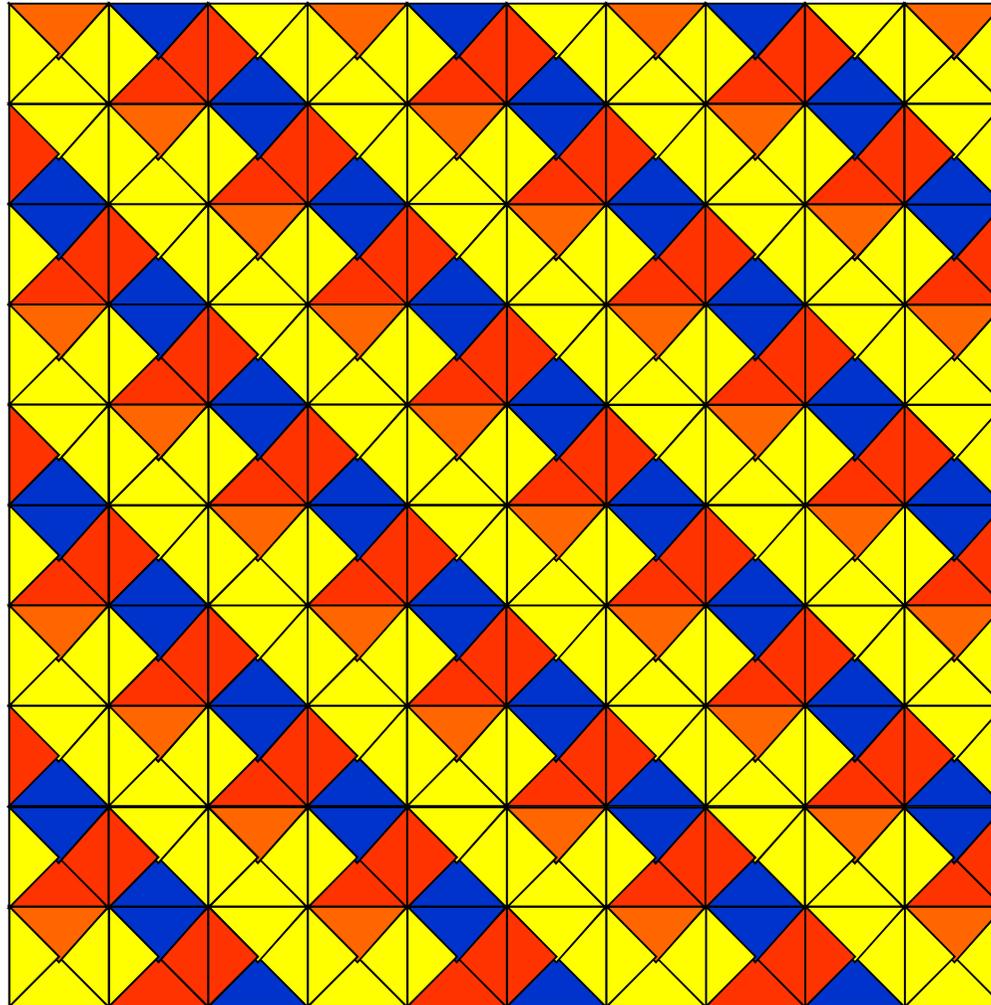


Esempio di copertura di un quadrato 5 x 5



Problemi indecidibili: domino non limitato

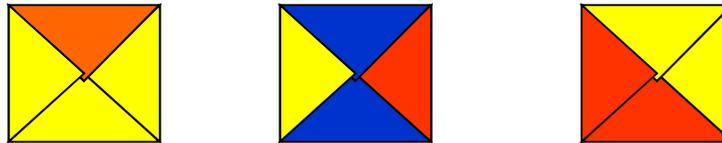
Esempio di copertura di un quadrato 10 x 10



Ogni area finita puo` essere riempita con le tessere date

Problemi indecidibili: domino non limitato

Modifichiamo le tessere:



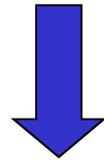
Impossibile con esse riempire un quadrato 3×3

Non esiste nessun algoritmo per il Tiling Problem, cioè per ogni algoritmo A che possiamo formulare vi è un insieme di tessere S per cui:

- (1) A non termina *oppure*
- (2) A dà la risposta sbagliata

Problemi indecidibili

- Un problema P che non ammette nessun algoritmo e` detto *non-calcolabile*
- Se P e` un problema di decisione e non ammette nessun algoritmo, P e` *indecidibile*



Il "Tiling Problem" e` indecidibile

Problemi indecidibili: corrispondenza di Post (PCP)

- Una *parola* e' una stringa finita su un dato alfabeto
- *Istanza*: due sequenze finite di parole $X(1), \dots, X(n)$ e $Y(1), \dots, Y(n)$ sullo stesso alfabeto
- *Domanda*: esiste una sequenza di interi i_1, i_2, \dots, i_r in $\{1, \dots, n\}$ tali che $X(i_1)X(i_2) \dots X(i_r) = Y(i_1)Y(i_2) \dots Y(i_r)$?
Cioe', concatenando le X e le Y nelle posizioni i_1, i_2, \dots, i_r si ottiene la stessa parola?

Esempio:

	1	2	3	4	5
X	abb	a	bab	baba	aba
Y	bbab	aa	ab	aa	a

La soluzione e' data dalla sequenza 2, 1, 1, 4, 1, 5

La stringa e': **aabbabbabaabbaba** da X e
aabbabbbabaabbaba da Y

Problemi indecidibili: corrispondenza di Post (PCP)

Modifichiamo le parole in input:

Togliamo la prima lettera sia da $X(1)$ sia da $Y(1)$

	1	2	3	4	5
X	bb	a	bab	baba	aba
Y	bab	aa	ab	aa	a

non vi e` nessuna corrispondenza

Il problema della “corrispondenza di Post” e` indecidibile

Problemi indecidibili: problema dell'Halt (HP)

Un progetto impossibile:
scrivere un programma Q che ha in input:

- un programma legale X (ad esempio in C)
- una stringa S in input per il programma X

e ritorna come output

- *si* se X si ferma sull'input S
- *no* se X sull'input S entra in un loop infinito

HP e' indecidibile