

# Algoritmi e Strutture Dati

## Lezione 33

10 dicembre 2025

# PROBLEMI DI DECISIONE: alcune classi:

$$P = \bigcup_{c=0}^{\infty} \text{TIME}(n^c)$$

tempo polinomiale

$$\text{PSPACE} = \bigcup_{c=0}^{\infty} \text{SPACE}(n^c)$$

spazio polinomiale

$$\text{EXPTIME} = \bigcup_{c=0}^{\infty} \text{TIME}(2^{n^c})$$

tempo esponenziale

$$P \subseteq \text{PSPACE} \subseteq \text{EXPTIME}$$
$$P \neq \text{EXPTIME}$$

almeno un di questi due insiemi è vero

## Problema SODDISFACIBILITA' (SODD)

Istanza Formula booleana  $\phi$  in forma normale congiuntiva  
con insieme di variabili  $V$

Quesione  $\exists$  un assegnamento alle variabili in  $V$  che rende vera  $\phi$ ,  
cioè t.c.  $\phi(f)=1$  ?

$$\phi(x_1, x_2, x_3) = (x_1 \vee x_2 \vee x_3) \wedge (\bar{x}_1 \vee \bar{x}_3)$$

## ALGORITMI NON DETERMINISTICI

- ISTRUZIONE indovina  $b \in \{0,1\}$
- TRA LE POSSIBILI SCELTE L'ALGORITMO INDOVINA SEMPRE QUELLA "GIUSTA" (se c'è)

ALGORITMO  $\text{soodd}(\text{Formeln } \phi(x_1, \dots, x_n)) \rightarrow \text{boolean}$

FOR  $i \leftarrow 1$  TO  $n$  DO

$z_i \leftarrow \text{indovina o, valori in } \{0, 1\}$

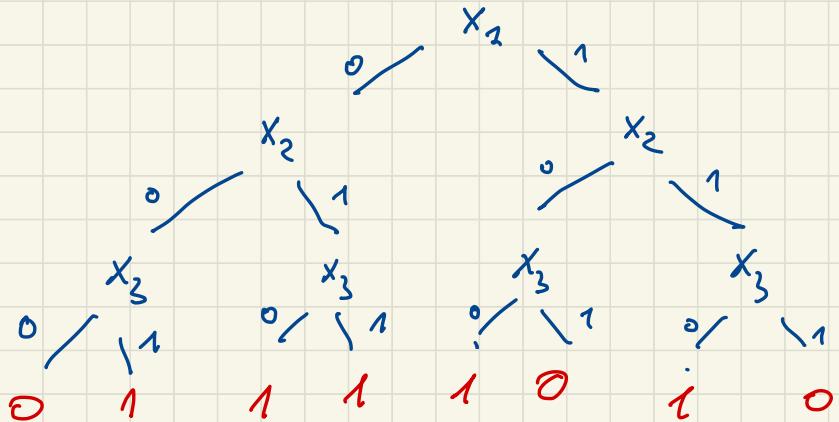
$r \leftarrow \phi(z_1, z_2, \dots, z_n)$

RETURN  $r$

Esempio

$$\phi(x_1, x_2, x_3) = (x_1 \vee x_2 \vee x_3) \wedge (\bar{x}_1 \vee \bar{x}_3)$$

ALGORITMO `soddi` (formula  $\phi(x_1, \dots, x_n)$ ) → boolean  
FOR  $i \leftarrow 1$  TO  $n$  DO  
 $z_i \leftarrow$  indovina se i valori in  $\{0, 1\}$   
 $r \leftarrow \phi(z_1, z_2, \dots, z_n)$  ← **verifica**  
RETURN  $r$



↔ albero di confronto

## Problema CLIQUE

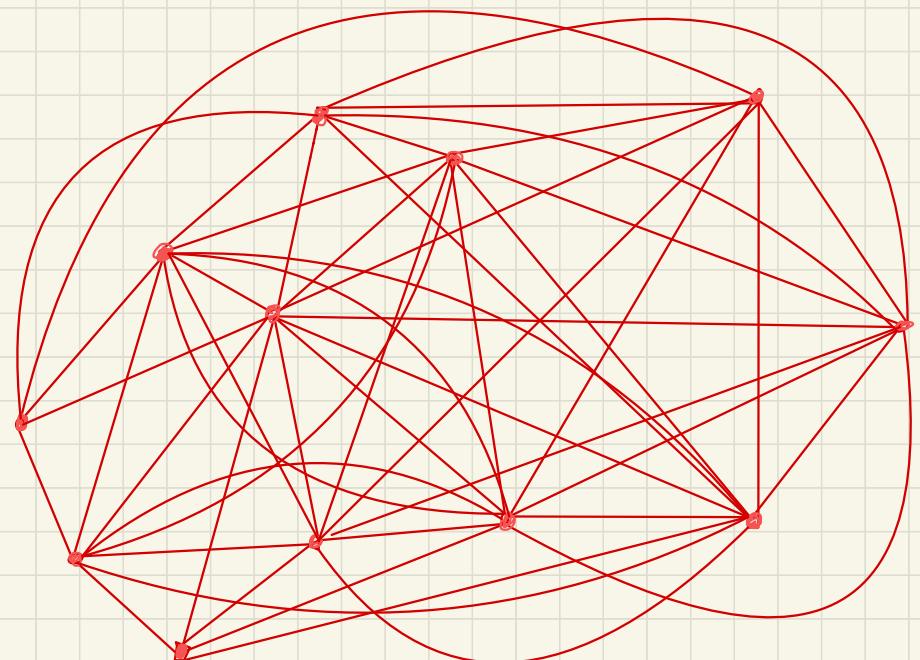
Istanza

Grafo non orientato  $G = (V, E)$

Intero  $K \geq 0$

Quesione

$\exists$  sottografo completo di  $G$  con  $K$  vertici?



ALGORITMO clique (Grafo  $G = (V, E)$ , intero  $K$ )  $\rightarrow$  boolean

$V' \leftarrow \emptyset$

FOR EACH  $v \in V$  DO

$b \leftarrow$  indovina un valore in  $\{0, 1\}$

IF  $b = 1$  THEN  $V' \leftarrow V' \cup \{v\}$

IF  $|V'| \neq K$  THEN RETURN false

risposta  $\leftarrow$  true

FOR EACH  $v \in V'$  DO

FOR EACH  $u \in V'$  DO

IF  $u \neq v$  AND  $(u, v) \notin E$  THEN

risposta  $\leftarrow$  false

RETURN risposta

Problema CLIQUE

Istanza Grafo non orientato  $G = (V, E)$

Intero  $K \geq 0$

Quesione  $\exists$  sottografo completo di  $G$  con  $K$  vertici?

$\hookrightarrow$   $\text{Sottografo completo}$

verifica

# CLASSE NP

NP = Classe dei problemi di decisione risolvibili

in tempo polinomiale da algoritmi nondeterministici

= Classe dei problemi di decisione con certificati verificabili in tempo polinomiale

NP  
→ polynomial  
nondeterministic

SODD  $\in$  NP

## PROBLEMI NP

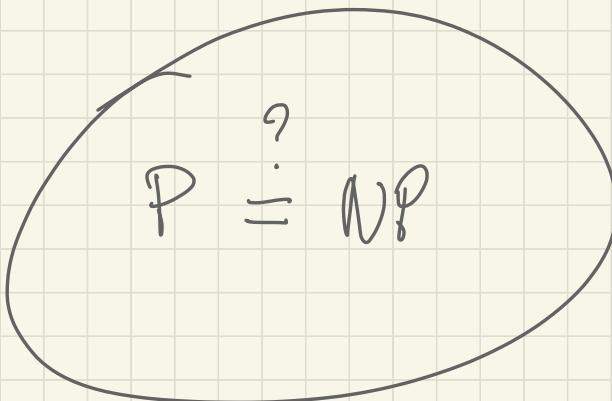
ALGORITMO

FASE NON DETERMINISTICA costruzione del certificato

FASE DETERMINISTICA

verifica del certificato  
in tempo polinomiale

$$P \subseteq NP$$



# NPSPACE

Classe di problemi di decisione risolubili  
in spazio polinomiale da algoritmi non deterministici

$$\text{PSPACE} = \text{NPSPACE}$$

↑  
Teo di Savitch [1970]

$$P \subseteq NP \subseteq \text{NPSPACE} = \text{PSPACE}$$

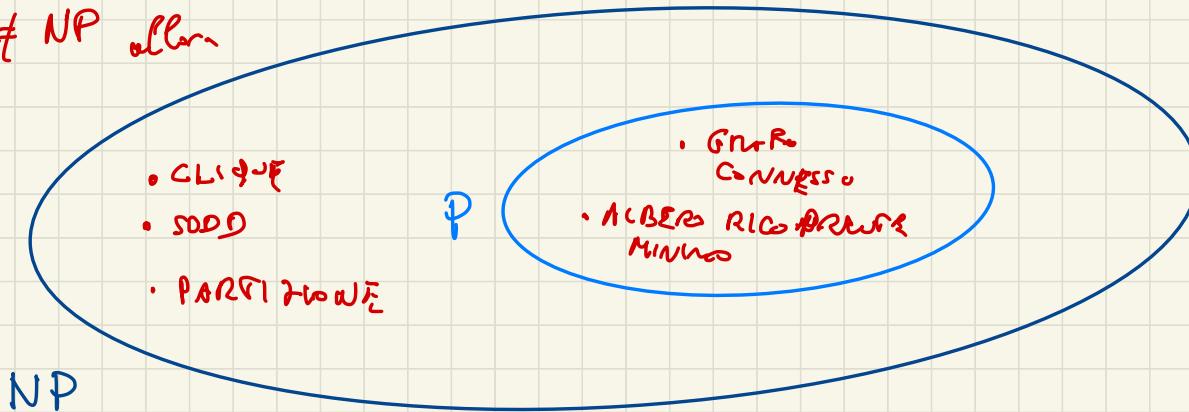
$$P \subseteq \text{PSPACE} \subseteq \text{EXPSPACE}$$



$$P \subseteq NP \subseteq \text{PSPACE} \subseteq \text{EXPSPACE}$$

$P \neq NP?$

se  $P \neq NP$  allora



Problemi: NP-completi  $\rightarrow$  problemi "più difficili" in NP

# NP-completezza

## Problema CLIQUE

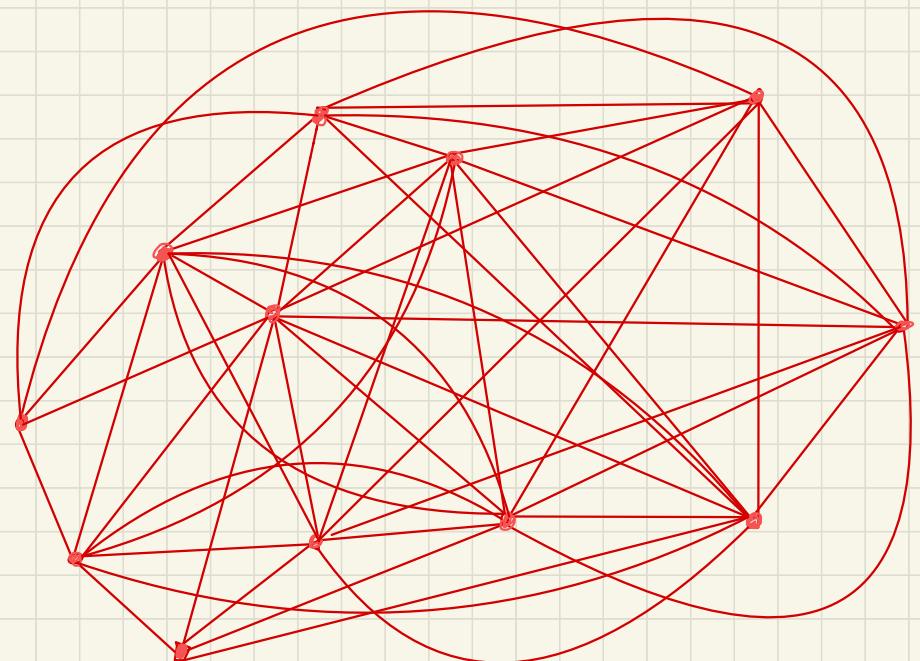
Istanza

Grafo non orientato  $G = (V, E)$

Intero  $K \geq 0$

Quesione

$\exists$  sottografo completo di  $G$  con  $K$  vertici?



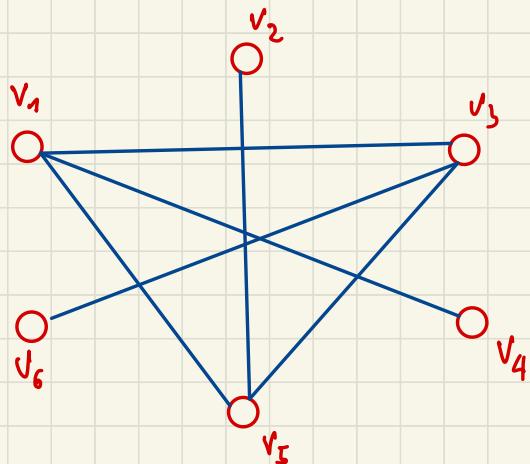
# Problema INSIEME INDIPENDENTE

Istanza Grafo non orientato  $G = (V, E)$

Intero  $K \geq 0$

Quesione  $\exists V' \subseteq V$  con  $\#V' = K$  t.c. i vertici in  $V'$  non hanno  
archi che li collegano direttamente?

(cioè se  $u, v \in V'$  e  $u \neq v$  allora  $(u, v) \notin E$ )



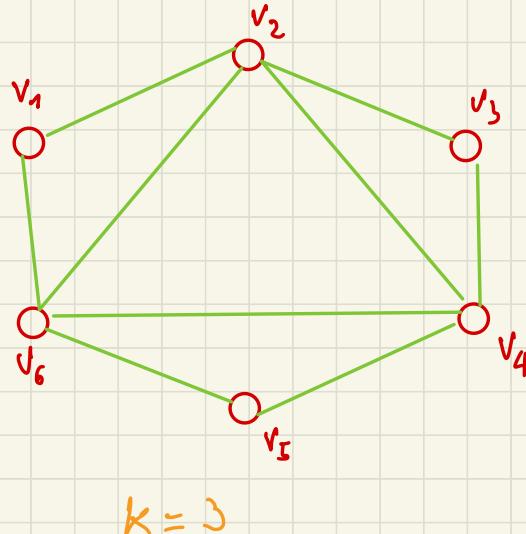
# da CLIQUE a INSIEME INDIPENDENTE

## Problema CLIQUE

Istanza Grafo non orientato  $G = (V, E)$

Intero  $K \geq 0$

Quesione  $\exists$  sottografo completo di  $G$  con  $K$  vertici?



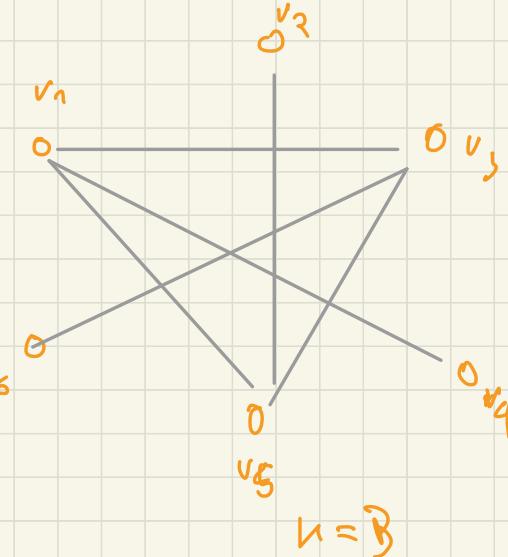
$$k=3$$

## Problema INSIEME INDIPENDENTE

Istanza Grafo non orientato  $G = (V, E)$

Intero  $K \geq 0$

Quesione  $\exists V' \subseteq V$  con  $\#V' = K$  t.c. i vertici in  $V'$  non hanno archi che li collegano direttamente?



$$k=4$$

# da SODD a CLIQUE

Problema SODDISFACIBILITÀ (SODD)

Istanza Formula booleana  $\phi$  in forma normale congiuntiva  
con insieme di variabili  $V$

Quesione  $\exists$  un assegnamento alle variabili in  $V$  che rende vera  $\phi$ ,  
cioè t.c.  $\phi(f)=1$  ?

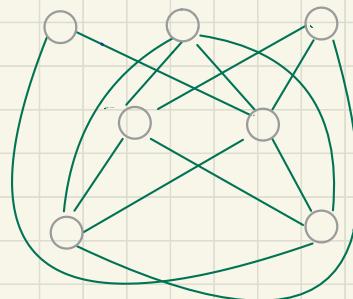
Problema CLIQUE

Istanza Grafo non orientato  $G=(V,E)$

Intero  $K \geq 0$

Quesione  $\exists$  sottografo completo di  $G$  con  $K$  vertici?

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



$K = 3$

dai SODD a CLIQUE

$\phi$  formula in F.N. congiuntiva



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

- $G = (V, E)$

$V = \{$  occorrenze di letterali in  $\phi\}$

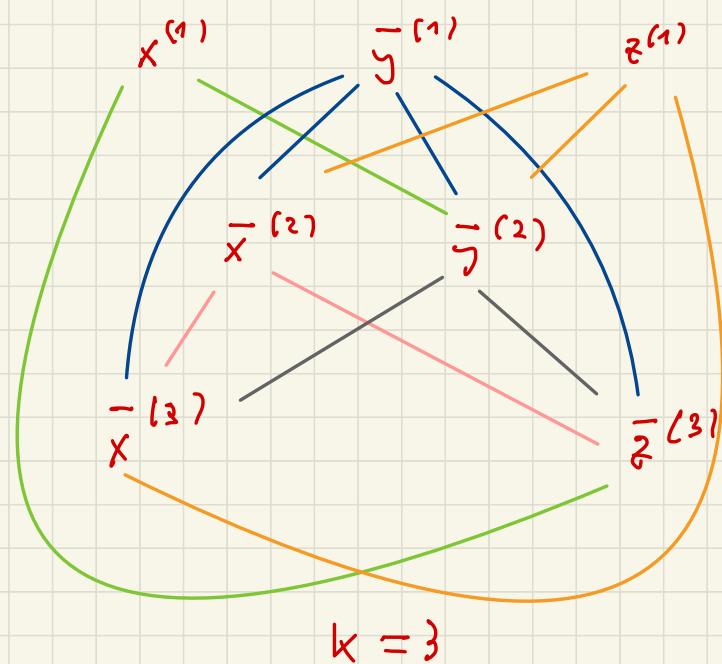
$(u, v) \in E$  sse

$u$  e  $v$  sono in clausole

differenti e non sono uno

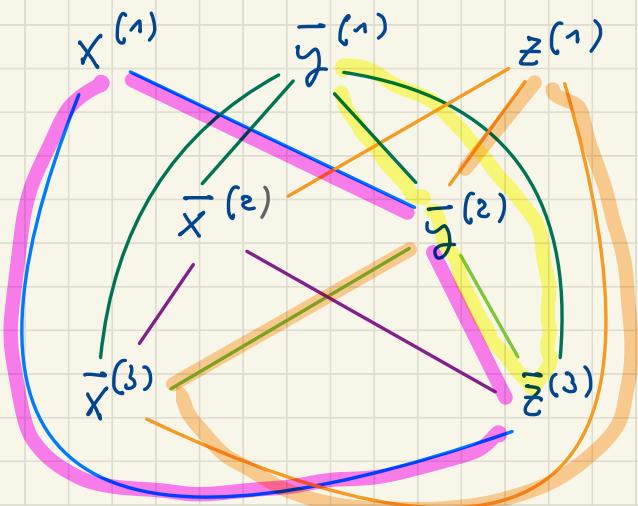
il negato dell'altro

- $K = \#$  clausole di  $G$



Esempio

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



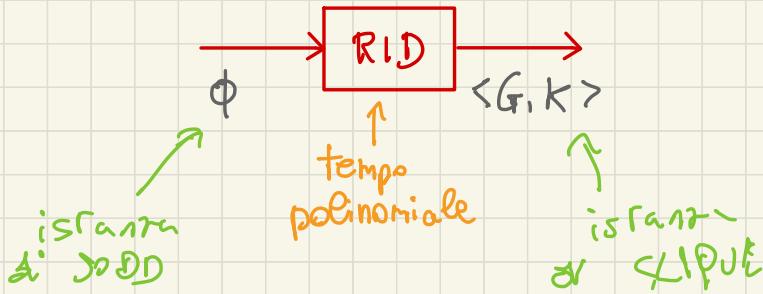
$$K=3$$

$$\begin{array}{lll} \bar{y}^{(2)} & \bar{y}^{(1)} & \bar{z}^{(3)} \\ x=0 \} y=0 & & x=1 \} \\ x=1 \} & & \end{array}$$
  
$$\begin{array}{lll} x^1 & \bar{y}^{(2)} & \bar{z}^{(4)} \\ & & K=1 \quad y=0 \quad z=0 \\ \bar{x}^{(5)} & \bar{y}^{(2)} & z^1 \\ x=0 & y=0 & z=1 \end{array}$$

da SODD a CLIQUE in altre parole:

- Esiste un algoritmo RID che data in ingresso una formula  $\phi$  in forma normale congiuntiva, in TEMPO POLINOMIALE restituisce una coppia  $\langle G, k \rangle$  t.c.  
 $\text{grado} \nearrow$   $\nwarrow \text{infero}$

$\phi$  è soddisfacibile sse  $G$  contiene una clique di  $k$  vertici



dai SODD a CLIQUE



$a_{\text{SODD}}$

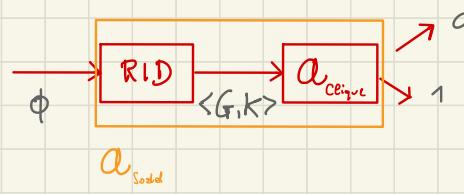
risolve SODD !

ALGORITMO che risolve CLIQUE



ALGORITMO  $a_{\text{SODD}} (\phi \text{ formula}) \rightarrow \text{boolean}$   
 $\langle G, K \rangle \leftarrow \text{RID}(\phi)$   
 $r \leftarrow a_{\text{clique}}(\langle G, K \rangle)$   
RETURN  $r$

dai SODD a CLIQUE



risolve SODD !

ALGORITMO che risolve CLIQUE



ALGORITMO  $a_{\text{Sodd}} (\phi \text{ formula}) \rightarrow \text{boolean}$   
 $\langle G, K \rangle \leftarrow \text{R.I.D}(\phi)$   
 $r \leftarrow a_{\text{clique}} (\langle G, K \rangle)$   
RETURN  $r$

Inoltre:

Se  $a_{\text{clique}}$  lavora in tempo polinomiale  
anche  $a_{\text{Sodd}}$  lavora in tempo polinomiale

Se  $\text{CLIQUE} \in P$   
allora  $\text{SODD} \in P$

# RIDUCIBILITA' TRA PROBLEMI

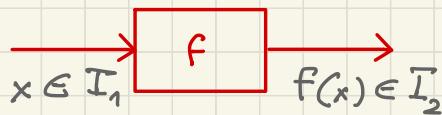
$$\Pi_1 : I_1 \rightarrow \{0, 1\}$$

$$\Pi_2 : I_2 \rightarrow \{0, 1\}$$

problemi di decisione

$\Pi_1$  è riducibile a  $\Pi_2$  se  $\exists f: I_1 \rightarrow I_2$

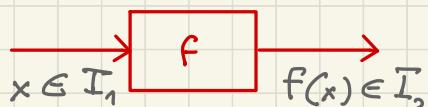
$$\text{t.c } \forall x \in I_1 \quad \Pi_1(x) = \Pi_2(f(x))$$



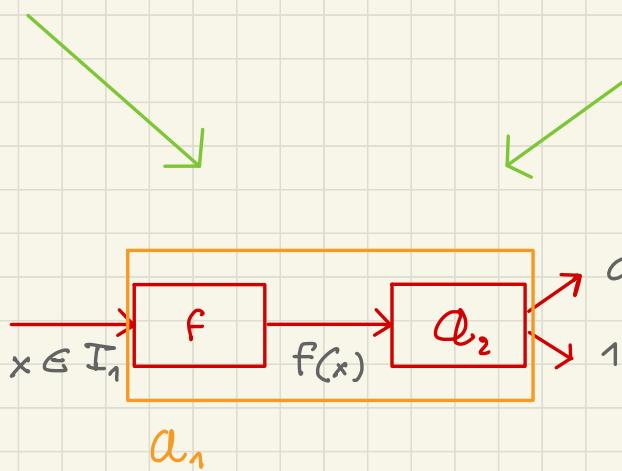
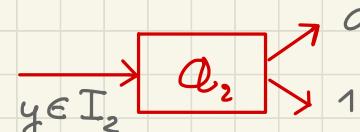
# RIDUCIBILITA' TRA PROBLEMI

Supponiamo:

a)  $\Pi_1$  riducibile a  $\Pi_2$



b) L'algoritmo  $\alpha_2$  per  $\Pi_2$



ALGORITMO  $\alpha_1 (x \in I_1) \rightarrow \text{boolean}$   
 $y \leftarrow f(x)$   
 $r \leftarrow \alpha_2(y)$   
RETURN  $r$

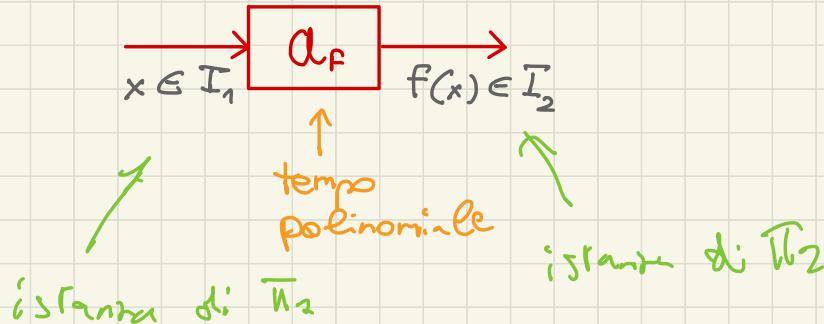
$\alpha_1$  è un algoritmo per  $\Pi_1$

# RIDUCIBILITA' POLINOMIALE

$\Pi_1$  è riducibile **POLINOMIALMENTE** a  $\Pi_2$  ( $\Pi_1 \leq_p \Pi_2$ )

se  $\exists$  riduzione  $f: I_1 \rightarrow I_2$  calcolabile

da un algoritmo  $A_f$  in Tempo polinomiale

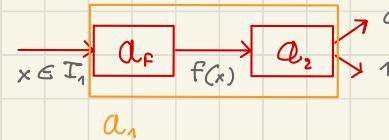


ALGORITMO  $\alpha_1$  ( $x \in I_1$ )  $\rightarrow$  boolean

$y \leftarrow \alpha_f(x) \rightarrow$  tempo  $\mathcal{O}(p(|x|))$

$r \leftarrow \alpha_2(y) \rightarrow$  tempo  $\mathcal{O}(q(|y|))$

RETURN  $r$



$\alpha_f$  tempo  $p(n)$  (polinomiale)

$\alpha_2$  tempo  $q(n)$  (polinomiale)

Se  $\alpha_f$  e  $\alpha_2$  lavorano in tempo polinomiale,  
in quanto tempo lavora  $\alpha_1$ ?

$$\text{tempo totale } \mathcal{O}(p(|x|) + q(|y|)) = \mathcal{O}(p(|x|) + q(p(|x|)))$$

↑  
1, tempo  $p(n)$   
produce output  
st: tempo  $\mathcal{O}(p(n))$   
 $|y| = \mathcal{O}(p(|x|))$

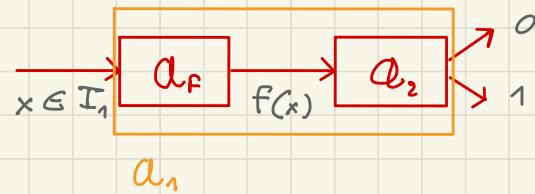
↑  
poly  
Compo di poly  
è un alg  
poly + poly  $\rightarrow$  poly

$$= \mathcal{O}(\text{poly}(|x|))$$

# RIDUCIBILITÀ POLINOMIALE

Proprietà fondamentali

① Se  $\Pi_1 \leq_p \Pi_2$  e  $\Pi_2 \in P$  allora  $\Pi_1 \in P$



Esempio  $\Pi_1 = \text{SODD}$   $\Pi_2 = \text{CLIQUE}$

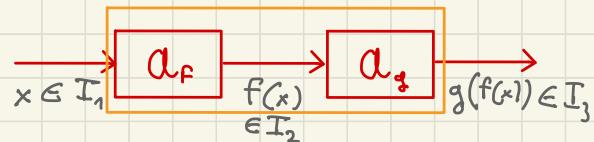
$\text{SODD} \leq_p \text{CLIQUE}$

Se  $\text{CLIQUE} \in P$  allora  $\text{SODD} \in P$

# RIDUCIBILITÀ POLINOMIALE

Proprietà fondamentali

② Se  $\Pi_1 \leq_p \Pi_2$  e  $\Pi_2 \leq_p \Pi_3$  allora  $\Pi_1 \leq_p \Pi_3$



Esempio

SODD  $\leq_p$  CLIQUE

CLIQUE  $\leq_p$  INSIEME INDIPENDENTE

] $\rightarrow$  SODD  $\leq_p$  INSIEME INDIPENDENTE

# PROBLEMI NP-HARD e NP-COMPLETI

- $\bar{\Pi}$  è NP-HARD o NP-difficile

se  $\forall \Pi' \in \text{NP} : \Pi' \leq_p \bar{\Pi}$  ( $\Pi'$  è risolvibile  
polynomialmente a  $\bar{\Pi}$ )

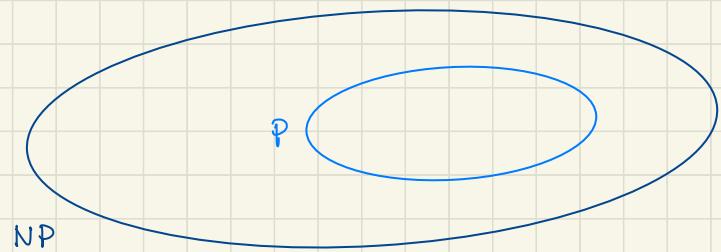
- $\bar{\Pi}$  è NP-completo se:

- $\bar{\Pi}$  è NP-Hard e
- $\bar{\Pi} \in \text{NP}$

$\bar{\Pi}$  è un problema.

problemi in NP

"più difficile" fra tutti i

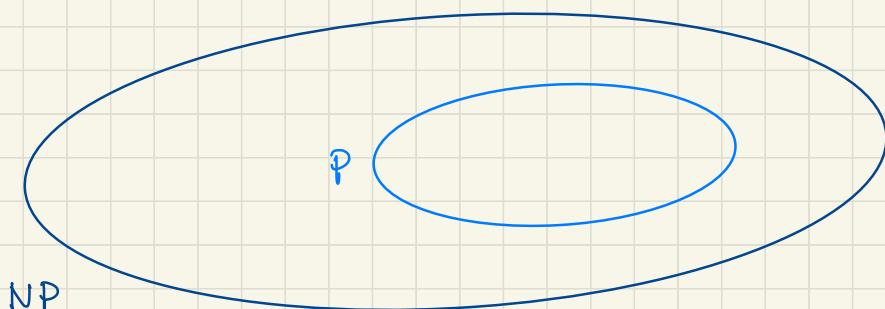
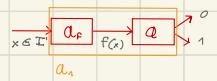


# PROBLEMI NP-completi

Teorema Sia  $\Pi$  un problema NP-completo.

- Se  $\Pi \notin P$  allora  $P \neq NP$
- Se  $\Pi \in P$  allora  $P = NP$

① Se  $\Pi' \leq_p \Pi$  e  $\Pi \in P$  allora  $\Pi' \in P$



# TEOREMA DI COOK

SODD è NP-completo

Dim

1 SODD ∈ NP

2  $\forall \Pi' \in \text{NP} \quad \forall \Pi' \leq_p \text{SODD}$

CLIQUE è NP-completo

Dim

1 CLIQUE ∈ NP

2 Abbiamo visto che SODD  $\leq_p$  CLIQUE

Poiché SODD è NP-completo:  $\forall \Pi' \in P \quad \Pi' \leq_p$  SODD

Proprietà  
 $\Pi_1 \leq_p \Pi_2$  e  $\Pi_2 \leq_p \Pi_3$  allora  $\Pi_1 \leq_p \Pi_3$

$\Pi' \leq_p$  CLIQUE

è  
NP-hard

CLIQUE è  
NP-hard

In generale

Se  $\Pi$  è NP-completo e  $\Pi \leq_p \tilde{\Pi}$  con  $\tilde{\Pi} \in NP$

allora  $\tilde{\Pi}$  è NP-completo

Se  $P \neq NP$ :

