

SI UNIFICA "NON DETERMINISTIC POLYNOMIAL TIME" perché la classe NP fu originariamente studiata nel contesto degli algoritmi / algoritmi non deterministici.

ALGORITMO DETERMINISTICO = stesso input  $\rightarrow$  stesso output / I problemi vengono divisi in termini di **complessità** computata **tempo**.

IN PIRE CLASSE PRINCIPALI:

- QUELLI RISOLVIBILI CON UN ALGORITMO POLINOMIALE ( $T(n) = O(n^k)$ ) SONO CONSIDERABILI **TRATTABILI**
- QUELLI PER CUI NON ESISTE UN ALGORITMO POLINOMIALE ( $T(n) = \Omega(n^m)$ ) SONO CONSIDERABILI **NON TRATTABILI** (difficili)

SI PUÒ DIRI' ALTRO:

- SOLTANNO LA COMPLESSITÀ  $O(n^k)$  HA UN K PICCOLO, E POSSONO ESSERE USCENAMENTE MIGRATORI.
- PER ESEMPI, MODELLI DI CALCOLO, UN PROBLEMA CHE PUÒ ESSERE RISOLTO IN TEMPO POLINOMIALE IN UN MODELO, PUÒ ESSERE ANCHE IN UN ALTRO
- SE L'INPUT DI UN ALGORITMO POLINOMIALE È UTILIZZATO COME INPUT PER UN ALTRO ALGORITMO COMPOSTO, E' POLINOMIALE.

CI SONO DIVERSI PROBLEMI DEI QUILI NON SI CONOSCE LA COMPLESSITÀ (PROBLEMI APENNA), NON SI È ANCORA MIGRATO A DIMOSTRARE CHE  $T(n) = O(n^k)$  OPPURE  $T(n) = \Omega(n^m)$ .

LA CLASSE P, INFATTI, È IL QUOTTO DEI PROBLEMI RISOLVIBILI IN TEMPO POLINOMIALE, MENNO LA CLASSE NP.

E' QUESTA DEI PROBLEMI **VERIFICABILI IN TEMPO POLINOMIALE**.

VERIFICARE UN PROBLEMA SIGNIFICA CHE DATA UNA SUA ISTANZA E' UNA POSSIBILE SOLUZIONE, SE CONSIGLIARE SE QUESTA RISOLVE AFFIDABILMENTE L'ISTANZA DEL PROBLEMA.

$P \subseteq NP$ : SE SO RISOLVERE UN PROBLEMA IN TEMPO POLINOMIALE, SO PUÒ VERIFICARLO IN TEMPO POLINOMIALE;

QUELLO CHE NON SI HA E' SE  $P = NP$  OPPURE  $P \subset NP$ , OSSIA SE CI SONO PROBLEMI VERIFICABILI IN TEMPO POLINOMIALE CHE NON SONO RISOLVIBILI IN TEMPO POLINOMIALE. { SE DIMOSTRASSIMO  $P \subset NP$  ALLORA  $P = NP$  E' FALSA, O VICEVERSA }

PROBLEMI ASTORNI E CONCETTI

NELLA MIGRAZIONE PARE DEI CASI E' MEGLIO ARRIVARE AI PROBLEMI DI DECISIONE DIRETTA:



CON PROBLEMI DI DECISIONE SI INTENDE CHE, DATA UN PROBLEMA LA RISPOSTA E' "SI" O "NO".

ESEMPIO:

• PROBLEMI DI RICERCA: SONO QUELLI IN CUI SI CERCA UNA SOLUZIONE

• PROBLEMI DI OTIMIZZAZIONE: SONO QUELLI IN CUI CI SONO AFIJE SOLUZIONI E SE NE CERCA UNA CHE SIA OTTIMALE

PROBLEMA DI DECISIONE (ASTORNO): E' UN PROBLEMA ASTORNO IN CUI DATO INPUT HA COME SOLUZIONE VERO O FALSO:  $P: I \rightarrow \{T, F\}$

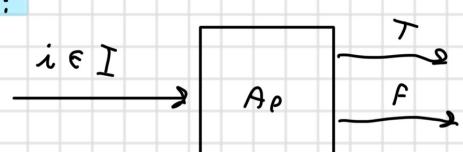
PROBLEMA ASTORNO: E' UNA RELAZIONE  $P \subseteq I \times S$  DOVE I E' INSIEME DI INPUT E S INSIEME DELLE POSSIBILI SOLUZIONI.

PROBLEMA CONCETTO: UN PROBLEMA CONCETTO P E' UN PROBLEMA IL CUI INSIEME DI INSTANZE E' L'INSIEME DELLE STRUTTURE BINARIE, OSSIA  $P: \{0,1\}^* \rightarrow \{T, F\}$

UN PROBLEMA ALGORITMO P PUO' ESSERE RAPPRESENTATO IN MODO CONCRETO TRAMITE UNA COSTRICA OSSIA UNA FUNZIONE INIZIANTE:  $c : I \rightarrow \{0, 1\}^*$

TEMPO POLINOMIALE: PER TEMPO POLINOMIALE SI INTESA CHE IL TEMPO NCESSARIO PER RISOLVERE UN PROBLEMA CRESCE IN MODO POLINOMIALE, OVVERO IL TEMPO DI ESECUZIONE AUMENTA IN TEMPO PROPORZIONALE A GESSERE ALLAUMENTANTE DELLA COMPLICAZIONE.

ESEMPIO:



OVVERO DATO UN PROBLEMA  $P : I \rightarrow \{t, f\}$  DEDICANDO UN ALGORITMO A RISOLVERE P SE PER OGNI INPUT  $i \in I$ ,  $A(i) = P(i)$

PROBLEMI NP-C: SONO PROBLEMI CHE SAPPIAMO RISOLVERE SOLO IN TEMPO ESSENZIALE MA NON SI ESSERE IN grado di UN ALGORITMO AL TEMPO POLINOMIALE CHE LO RISOLVE

PROPRIETA': SE SI SCOPRE UN ALGORITMO POLINOMIALE CHE RISOLVE UN PROBLEMA, ALLORA TUTTI GLI ALGORITMI LI RISOLVEREANNO.

\*

RISOLVERE SIGNIFICA CHE DÀ UNA VERA SOLUZIONE PER UNA ISTANZA DEL PROBLEMA.

UN PROBLEMA P E' DI CLASSE TIME( $f(m)$ ) SE E SOLO SE ESISTE UN ALGORITMO CHE RISOLVE P IN TEMPO  $f(m)$ . ANALOGAMENTE, P E' DI CLASSE SPACE( $f(m)$ ) SE E SOLO SE ESISTE UN ALGORITMO DI COMPLESSITA' SPATIALE  $O(f(m))$  CHE LO RISOLVE.