

NP completezza

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

1

Problemi astratti

- Un **problema** è un'entità astratta (es. il TSP).
- Una **istanza** del problema è un suo caso particolare in cui vengono specificati tutti i suoi elementi costitutivi.
- Un **programma** risolve un problema se può generare una soluzione in corrispondenza di qualunque sua istanza.

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

2

2

Risolvibilità

Per poter risolvere un problema con un programma è necessario codificare l'istanza da risolvere con una stringa (binaria) comprensibile dal programma.

Codifica: corrispondenza fra l'insieme delle istanze del problema e un insieme di stringhe binarie.

$$e: I \rightarrow \{0,1\}^*$$

Un algoritmo risolve un problema in tempo $O(T(n))$ se, quando gli viene fornita la codifica binaria di una istanza i di lunghezza $n=|i|$, produce una soluzione al più in un tempo $O(T(n))$.

Problemi decisionali

I **problemi decisionali** sono una classe di problemi dove per ogni possibile ingresso un algoritmo deve scegliere una di due risposte possibili: "sì" o "no".

Si tratta quindi della **classe delle funzioni computabili** del tipo

$$f: \mathbf{N} \rightarrow \{0,1\}$$

Problemi decisionali, esempi

- **Problema del sottografo completo.** Dati un grafo G e un intero n , stabilire se il grafo G contiene un sottografo completo con n vertici.
- **Problema del cammino hamiltoniano.** dato un grafo G stabilire se esiste un cammino che tocchi tutti i vertici di G una e una sola volta.
- **Problema del cammino euleriano.** Dato un grafo G stabilire se esiste un cammino che percorra tutti gli archi di G una e una sola volta.

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

5

5

Probl. decisionali, CNF

CNF (Conjunctive Normal Form, forma normale congiuntiva): una formula booleana del tipo:

$$(x_{1,1} \vee x_{1,2} \vee \dots \vee x_{1,k_1}) \& (x_{2,1} \vee x_{2,2} \vee \dots \vee x_{2,k_2}) \& \dots \& (x_{n,1} \vee x_{n,2} \vee \dots \vee x_{n,k_n}),$$

dove $x_{i,j} = v_s$ o $x_{i,j} = \neg v_s$ per un dato insieme di variabili $\{v_1, \dots, v_m\}$.

- **Problema SAT.** Data una CNF F stabilire se F è soddisfacibile, cioè se esiste un assegnamento di valori 0 e 1 alle variabili in F tale per cui il valore di F per quell'assegnamento è 1.

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

6

6

Probl. decisionali, k-CNF

k-CNF: una formula booleana del tipo:

$$(x_{1,1} \vee x_{1,2} \vee \dots \vee x_{1,k}) \& (x_{2,1} \vee x_{2,2} \vee \dots \vee x_{2,k}) \& \dots \& (x_{n,1} \vee x_{n,2} \vee \dots \vee x_{n,k}),$$

ogni congiunto contiene k termini disgiuntivi, e $x_{i,j} = v_s$ o $x_{i,j} = \neg v_s$ per un insieme dato di variabili $\{v_1, \dots, v_m\}$.

- **k-SAT.** Data una k-CNF F, stabilire se F è soddisfacibile, cioè se esiste un assegnamento di valori 0 e 1 alle variabili in F, tale per cui il valore di F per quell'assegnamento è 1.

Problemi di ottimizzazione

Spesso il problema non richiede di rispondere sì o no, ma di **trovare il massimo o il minimo di una funzione** (es. TSP, knapsack, scheduling, ...)

Questi sono **problemi di ottimizzazione**, sono comunque riconducibili a problemi di decisione chiedendosi se esiste una soluzione di costo inferiore (superiore) a una soglia k e istanziando ad es. una ricerca binaria per il minimo k intero.

La complessità di un problema di ottimizzazione e del suo corrispondente problema decisionale è **la stessa**.

Le classi P ed NP

- Un problema decisionale è nella classe **P** se esiste un algoritmo che *risolve* qualsiasi istanza del problema P in tempo polinomiale.
- Un problema decisionale è nella classe **NP** se esiste un algoritmo che, data una istanza *i* e una sua possibile soluzione *s*, *verifica la correttezza* della soluzione *s* in tempo polinomiale (rispetto alla dimensione dell'istanza).

P e NP

Ovviamente $P \subseteq NP$

non è noto se $P = NP$

la risposta vale 1.000.000 di dollari

(<http://www.claymath.org/millennium-problems/millennium-prize-problems>)

Riducibilità polinomiale

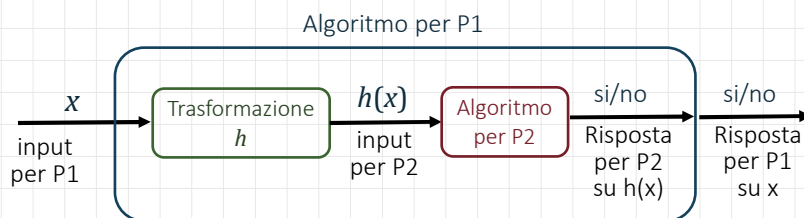
$g : \mathbf{N} \rightarrow \{0, 1\}$ è riducibile polinomialmente a

$f : \mathbf{N} \rightarrow \{0, 1\}$ se esiste una funzione h , calcolabile in tempo polinomiale, tale che per ogni x :

$$g(x) = f(h(x))$$

Notazionalmente: $g \leq_p f$

Se si sa risolvere f , si sa anche risolvere g !



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

11

11

NP completezza

$f : \mathbf{N} \rightarrow \{0, 1\}$ è NP-completo se e solo se:

- $f \in \mathbf{NP}$
- per ogni $g \in \mathbf{NP}$ si ha $g \leq_p f$

NPC è la classe dei problemi NP completi.

TEOREMA:

- se un qualunque problema in NPC è risolvibile in tempo polinomiale, allora $P=NP$.
- *equivalentemente*, se un qualunque problema in NP non è risolvibile in tempo polinomiale, allora tutti i problemi in NPC non sono risolvibili in tempo polinomiale.

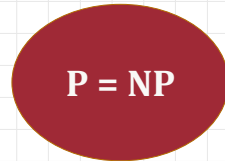
Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

12

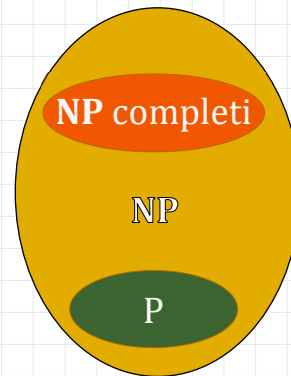
12

P e NP

P = NP



P ≠ NP



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

13

13

Prove di NP completezza

Difficile: dalla definizione. Si richiede di dimostrare che la funzione è in **NP** e che qualunque altra funzione in **NP** è riducibile polinomialmente alla funzione data.

Questo è stato fatto (*Cook 1971, Levin 1973*) per il problema SAT: stabilire se una data formula CNF è soddisfacibile (versione *circuit SAT*).

Più facile: mostrare che la funzione f è in **NP** quindi mostrare che $g \leq_p f$ per qualche problema g che è già noto essere **NP** completo.

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

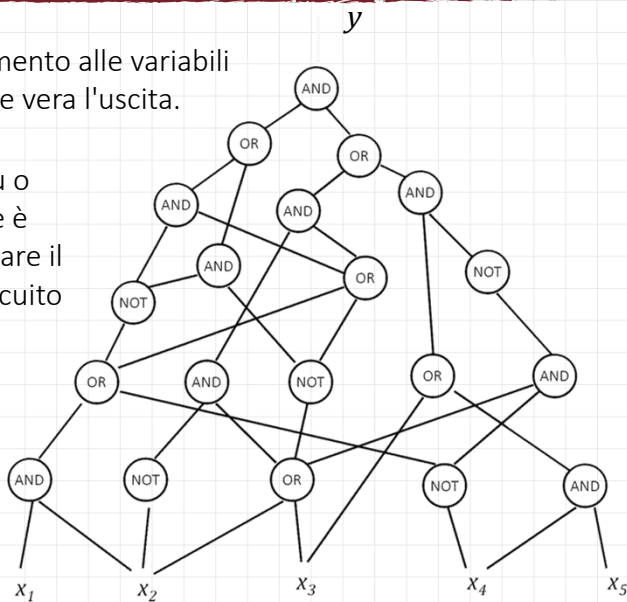
14

14

Circuit SAT

Trovare un assegnamento alle variabili in ingresso che rende vera l'uscita.

Intuitivamente, è più o meno come dire che è possibile rappresentare il problema con un circuito elettrico binario.

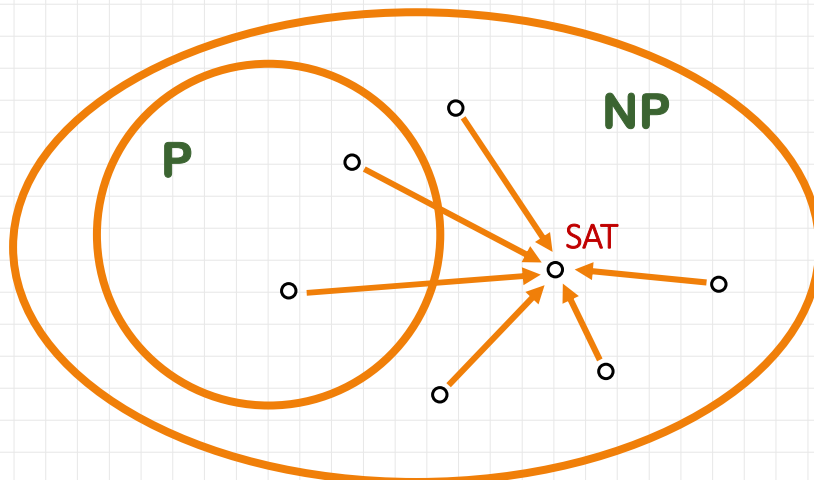


Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

15

15

Ogni problema in $NP \leq_p SAT$



Si può pensare a \rightarrow come a "è più facile di".
SAT è il problema più difficile in NP.

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

16

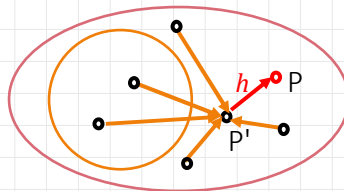
16

Riduzioni: metodologia

Riducendo a P un qualunque problema P' noto essere in NPC, implicitamente si riducono a P tutti i problemi in NP.

Quindi per dimostrare che un problema P è in NPC si può:

- 1) **dimostrare** che $P \in NP$
- 2) **selezionare** un problema P' in NPC
- 3) **progettare** un algoritmo polinomiale che calcola una funzione h che fa corrispondere ad ogni istanza di P' una istanza di P
- 4) **dimostrare** che h è tale per cui $x \in P' \text{ sse } h(x) \in P, \forall x$



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

17

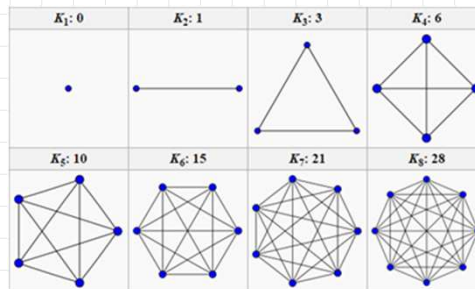
17

NP completezza, esempi di prove

Problema del sottografo completo (max clique). Dati un grafo G e un intero n stabilire se esiste un sottografo completo di G di n vertici.

Prova di **NP**-completezza, si parte da SAT (data una CNF F, stabilire se F è soddisfacibile).

Si assume di sapere già che SAT è **NP**-completo.



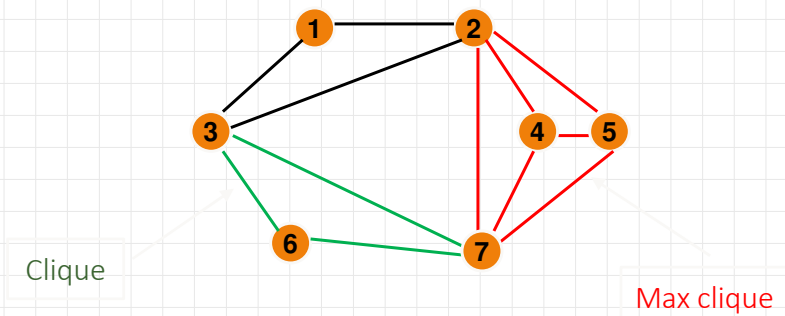
Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

18

18

Clique

Clique: dato un grafo $G = (V, E)$, un sottinsieme S dei suoi vertici forma una clique se ogni coppia di vertici di S è connessa



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

19

19

3-SAT \leq_p CLIQUE

Formula $\Phi = C_1 \wedge C_2 \wedge \dots \wedge C_k$ (k clausole)

3 disgiunti per clausola: $(x_1 \vee x_2 \vee \neg x_3) \wedge \dots$

Grafo:

- un **vertice** per ogni **letterale** di ogni clausola
- un **arco** fra due vertici se corrispondenti a:
 1. letterali di clausole diverse e
 2. variabili compatibili

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

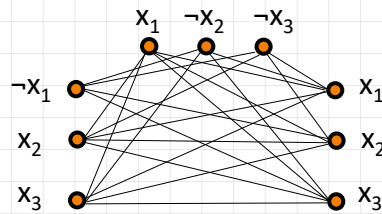
20

20

3-SAT \leq_p CLIQUE, esempio

$$\Phi = (x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (\neg x_1 \vee x_2 \vee x_3) \wedge (x_1 \vee x_2 \vee x_3)$$

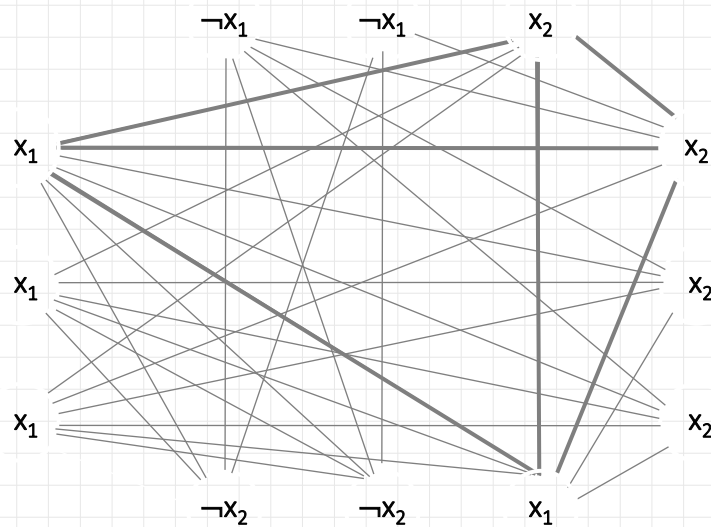
Grafo:



21

3-SAT \leq_p CLIQUE, esempio

$$(x_1 \vee x_1 \vee x_1) \wedge (\neg x_1 \vee \neg x_1 \vee x_2) \wedge (x_2 \vee x_2 \vee x_2) \wedge (\neg x_2 \vee \neg x_2 \vee x_1)$$



22

3-sat \leq_p Clique

Teorema: Φ è soddisfacibile sse G ha una clique di k vertici

- Φ è soddisfacibile $\rightarrow G$ ha una clique di k vertici

Se Φ è soddisfacibile allora $\forall C_r, \exists \ell_i^r$, un letterale che vale 1.

La ℓ_i^r corrisponde a un vertice v_i^r . Allora $V' = \{v_i^r\}$ è una clique (per $r \neq s$ ℓ_i^r è compatibile con ℓ_j^s).

- G ha una clique di k vertici $\rightarrow \Phi$ è soddisfacibile

Nessun arco in G connette vertici di una tripla (clausola).

V' ha un vertice per tripla, v_i^r .

Si può porre $\ell_i^r = 1$.

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

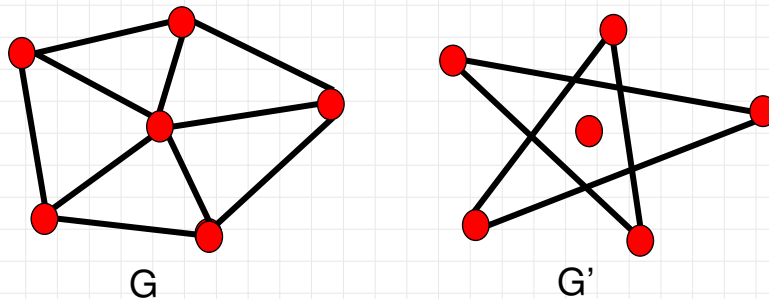
23

23

Complemento di un grafo

Dato un grafo G , se G' è il **grafo complementare** di G allora ogni coppia di nodi è connessa in G' se e solo se non è connessa in G .

$G' = (V, E')$ è complemento di $G = (V, E) \leftrightarrow (u, v) \in E' \text{ sse } (u, v) \notin E$



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

24

24

Clique \leq_P Vertex Cover

Vertex Cover:

$\min |S|, S \subseteq V$ t.c. $\forall (u,v) \in E$ si ha $u \in S$ e/o $v \in S$
(ogni arco del grafo ha almeno un estremo in S)

Input: $\langle G, k \rangle$ di CLIQUE

sia G' il complemento di G

Output: $\langle G', |V| - k \rangle$ di vertex cover.

G ha una clique di dimensione k sse G' ha una copertura di dimensione $|V| - k$.

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

25

25

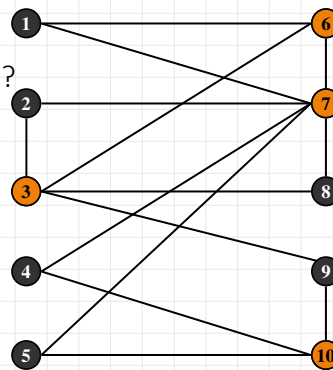
Vertex Cover

VERTEX COVER: Dato un grafo non orientato $G = (V, E)$ e un intero k , c'è un sottinsieme di vertici $S \subseteq V$ tale che $|S| \leq k$, e per cui se $(v,w) \in E$ allora $v \in S$ oppure $w \in S$ oppure entrambi?.

Es.

- C'è un vertex cover di dimensione 4?

SI.



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

26

26

Vertex Cover

VERTEX COVER: Dato un grafo non orientato $G = (V, E)$ e un intero k , c'è un sottinsieme di vertici $S \subseteq V$ tale che $|S| \leq k$, e per cui se $(v, w) \in E$ allora $v \in S$ oppure $w \in S$ oppure entrambi?.

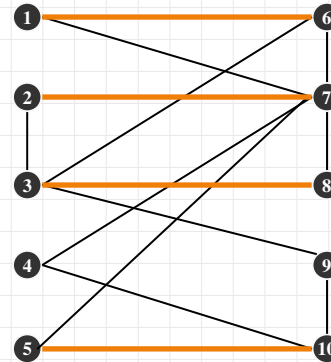
Es.

- C'è un vertex cover di dimensione 4?

SI.

- C'è un vertex cover di dimensione 3?

NO.



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

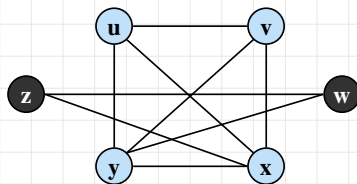
27

27

Clique \leq_p Vertex Cover

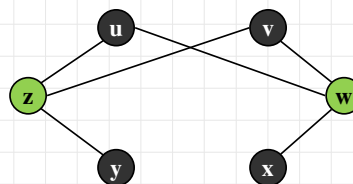
VERTEX COVER \leq_p CLIQUE.

- Dato un grafo non orientato $G = (V, E)$, e il suo complemento $G' = (V, E')$, dove $E' = \{ (v, w) : (v, w) \notin E \}$.
- G ha una clique di dimensione k sse G' ha un vertex cover di dimensione $|V| - k$.



G

Clique = $\{u, v, x, y\}$



G'

Vertex cover = $\{w, z\}$

Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

28

28

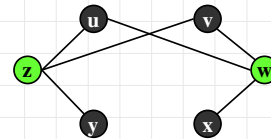
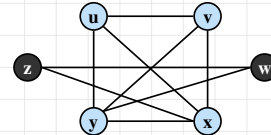
Clique \leq_p Vertex Cover

Tesi. VERTEX COVER \leq_p CLIQUE.

- Dato un grafo non orientato $G = (V, E)$, e il suo complemento $G' = (V, E')$, dove $E' = \{ (v, w) : (v, w) \notin E \}$.
- G ha una clique di dimensione k sse G' ha un vertex cover di dimensione $|V| - k$.

Prova. \Rightarrow

- Ipotesi: G ha una clique S con $|S| = k$.
- Considera $S' = V - S$.
- $|S'| = |V| - k$.
- Per dimostrare che S' è una cover, considera un qualunque arco $(v, w) \in E'$.
 - $(v, w) \notin E$
 - Almeno uno fra v e w non è in S (dato che S è una clique)
 - Almeno uno fra v e w è in S'
 - quindi (v, w) è coperto da S'



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

29

29

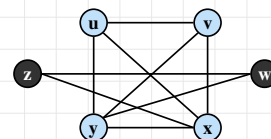
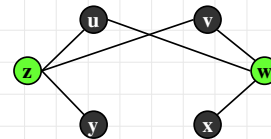
Clique \leq_p Vertex Cover

Tesi. VERTEX COVER \leq_p CLIQUE.

- Dato un grafo non orientato $G = (V, E)$, e il suo complemento $G' = (V, E')$, dove $E' = \{ (v, w) : (v, w) \notin E \}$.
- G ha una clique di dimensione k sse G' ha un vertex cover di dimensione $|V| - k$.

Prova. \Leftarrow

- Ipotesi: G' ha una cover S' con $|S'| = |V| - k$.
- Considera $S = V - S'$.
- chiaramente $|S| = k$.
- Per mostrare che S è una clique, considera un arco $(v, w) \in E'$.
 - se $(v, w) \in E'$, allora $v \in S'$, e/o $w \in S'$,
 - se $v \notin S'$ e $w \notin S'$, allora $(v, w) \in E$
 - quindi S è una clique in G



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

30

30

Vertex Cover \leq_p Subset Sum

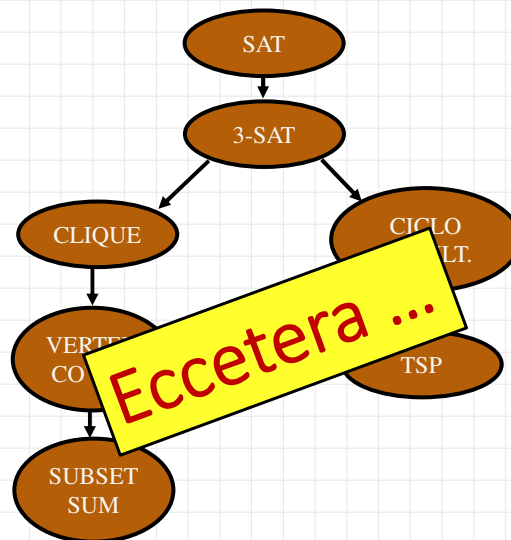
Subset Sum:

Dato un insieme S di numeri e un numero t , si vuole determinare se esiste un $S' \subseteq S$ tale che la somma dei numeri in S' sia uguale a t .

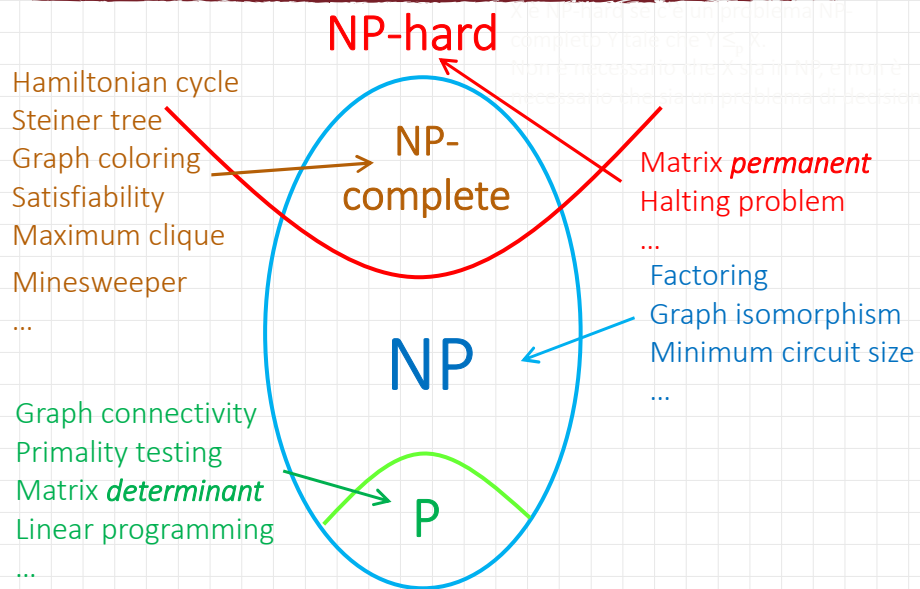
Dato un grafo G e una opportuna procedura di costruzione di S e t , si dimostra che G ha una copertura di ordine k sse $\exists S' \subseteq S$ di somma t .

...

Albero di riduzioni



Problemi e complessità



Vittorio Maniezzo - Università di Bologna

33