

Richiami di teoria della complessità

Ottimizzazione discreta

Giovanni Righini



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI MILANO

Le classi \mathcal{P} e \mathcal{NP}

Un **problema di decisione** ha un output binario: o “sì” o “no”.

Sia X l'insieme delle possibili istanze e sia Y l'insieme delle istanze “sì”.

La classe di complessità \mathcal{P} contiene i problemi la cui risposta si può determinare con complessità (in spazio e in tempo, nel caso peggiore) polinomiale, assumendo come esecutore dell'algoritmo una macchina di Turing.

La classe di complessità \mathcal{NP} contiene i problemi la cui risposta

- si può **determinare** con complessità polinomiale con una macchina di Turing non-deterministica (con oracolo);
- si può **verificare**, quando è “sì”, con complessità polinomiale con una macchina di Turing.

Riduzioni polinomiali e classe \mathcal{NPc}

Un problema $P_1(X_1, Y_1)$ si riduce polinomialmente ad un problema $P_2(X_2, Y_2)$,

$$P_1 <_{poly} P_2$$

se e solo se

$$\exists f : X_1 \mapsto X_2 : f(X_1) \in Y_2 \Leftrightarrow x_1 \in Y_1$$

e f è calcolabile in tempo polinomiale.

La classe di complessità \mathcal{NPc} comprende i problemi \mathcal{NP} -completi

$$P \in \mathcal{NPc} \Leftrightarrow \begin{cases} P \in \mathcal{NP} \\ Q <_{poly} P \quad \forall Q \in \mathcal{NP} \end{cases}$$

Dimostrazioni di \mathcal{NP} -completezza

Certamente $\mathcal{P} \subseteq \mathcal{NP}$ e $\mathcal{NPC} \subseteq \mathcal{NP}$.

Famoso **problema aperto**: $\mathcal{P} = \mathcal{NP} = \mathcal{NPC}$ o $\mathcal{P} \subset \mathcal{NP}$?

Come conseguenza di $P_1 <_{poly} P_2$,

- se P_2 è polinomiale, allora P_1 è polinomiale;
- se P_1 è \mathcal{NP} -completo, allora P_2 è \mathcal{NP} -completo.

Le **dimostrazioni di \mathcal{NP} -completezza** si ottengono tramite **riduzioni polinomiali** da problemi \mathcal{NP} -completi.

Punto di partenza (Cook, 1971): $SAT \in \mathcal{NPC}$.

Riferimento classico: Garey, Johnson, *Computers and intractability*, 1979.

Esempio 1: *STABLE SET*

Il problema *STABLE SET* è \mathcal{NP} -completo (Karp, 1972):

$$SAT <_{poly} STABLE SET.$$

PROBLEMA: *STABLE SET*.

INPUT: un grafo G e un numero naturale k .

DOMANDA: esiste in G uno stable set di cardinalità k ?

PROBLEMA: *SATISFIABILITY(SAT)*.

INPUT:

- un insieme X di variabili booleane;
- una collezione Z di **clausole** Z_1, Z_2, \dots, Z_m in **congiunzione** (\wedge) tra loro; ogni clausola $Z_i = \{\lambda_i^1, \lambda_i^2, \dots, \lambda_i^{n_i}\} \forall i = 1, \dots, m$ è una **disgiunzione** (\vee) di **letterali**. Ogni letterale λ_i^j è $\lambda_i^j = x_u$ oppure $\lambda_i^j = \bar{x}_u$ per una $x_u \in X$.

DOMANDA: esiste un assegnamento di valori x che soddisfa Z ?

Esempio 1: riduzione polinomiale

Da una generica istanza di *SAT* con m clausole, costruiamo un'istanza di *STABLE SET* che ha uno stable set di cardinalità m se e solo se Z è soddisfacibile.

Per ogni clausola $i = 1, \dots, m$ definiamo una clique di G con n_i vertici. Inseriamo edges tra vertici incompatibili.

$$V = \{v_{ij} : i \in [1, \dots, m], j \in [1, \dots, n_i]\}$$

$$E = \{[v_{ij}, v_{i'j'}] : ((i = i') \wedge (j \neq j')) \vee (\exists x \in X : (\lambda_i^j = x) \wedge (\lambda_{i'}^{j'} = \bar{x}))\}$$

Ogni stable set può avere al massimo un vertice in ogni clique. Quindi, se esiste una stable set di cardinalità m , Z è soddisfacibile.

Solo vertici incompatibili sono connessi.

Se Z è soddisfacibile, esiste almeno un letterale vero in ogni clique. Quindi, scegliendone uno in ogni clique, si ha uno stable set di cardinalità m .

Esempio 2: *CLIQUE*

PROBLEMA: *CLIQUE*.

INPUT: un grafo G e un numero naturale k .

DOMANDA: esiste in G una clique di cardinalità k ?

Una clique in G è uno stable set nel grafo complementare \overline{G} .

$$V(\overline{G}) = V(G)$$

$$E(\overline{G}) = \{[i, j] \in V(\overline{G}) \times V(\overline{G}) : (i \neq j) \wedge [i, j] \notin E(G)\}.$$

Quindi, se esiste uno stable set di cardinalità k in \overline{G} , allora esiste una clique di cardinalità k in G e viceversa.

Esempio 3: *VERTEX COVER* (Karp, 1972)

PROBLEMA: *VERTEX COVER*.

INPUT: un grafo G e un numero naturale k .

DOMANDA: esiste in G un *vertex cover* di cardinalità k ?

Vertex cover: sottoinsieme di vertici che “coprono” tutti gli edges.

X è un *vertex cover* di $G = (V, E)$ se e solo se $V \setminus X$ è uno *stable set* in G .

Esempio 4: 3 – *DIMENSIONAL MATCHING*

PROBLEMA: 3 – *DIMENSIONAL MATCHING* (3DM).

INPUT: tre insiemi U , V e W di cardinalità m e un set di terne $T \subseteq U \times V \times W$.

DOMANDA: esiste un *matching 3-dimensionale* di cardinalità m ?

Matching 3-dimensionale: insieme di terne $M \subseteq T$ tale che per ogni coppia di terne distinte (u, v, w) e (u', v', w') in M ,

$$(u \neq u') \wedge (v \neq v') \wedge (w \neq w').$$

La riduzione polinomiale è da *SAT* (Karp, 1972):

$$SAT <_{poly} 3DM$$

Da una generica istanza di *SAT* descritta da $X = \{x_1, \dots, x_n\}$ e $Z = \{Z_1, \dots, Z_m\}$, costruiamo un'istanza di *3DM*, descritta da (U, V, W, T) tale che Z è soddisfacibile se e solo se $\exists M$ con $|M| = m$.

Esempio 4: riduzione polinomiale

$$U = \{x_i^j, \bar{x}_i^j \mid i = 1, \dots, n \forall j = 1, \dots, m\}$$

$$V = \{a_i^j \mid i = 1, \dots, n \forall j = 1, \dots, m\} \cup \\ \{v^j \mid j = 1, \dots, m\} \cup \\ \{c_k^j \mid k = 1, \dots, n-1 \forall j = 1, \dots, m\}$$

$$W = \{b_i^j \mid i = 1, \dots, n \forall j = 1, \dots, m\} \cup \\ \{w^j \mid j = 1, \dots, m\} \cup \\ \{d_k^j \mid k = 1, \dots, n-1 \forall j = 1, \dots, m\}$$

$$T_1 = \{(x_i^j, a_i^j, b_i^j), (\bar{x}_i^j, a_i^{j+1}, b_i^j) \mid i = 1, \dots, n \forall j = 1, \dots, m\}$$

$$T_2 = \{(x_i^j, v^j, w^j) \mid i = 1, \dots, n \forall j = 1, \dots, m, \forall x_i \in Z_j\} \cup \\ \{(\bar{x}_i^j, v^j, w^j) \mid i = 1, \dots, n \forall j = 1, \dots, m, \forall \bar{x}_i \in Z_j\}$$

$$T_3 = \{(x_i^j, c_k^j, d_k^j), (\bar{x}_i^j, c_k^j, d_k^j) \mid i = 1, \dots, n \forall j = 1, \dots, m \forall k = 1, \dots, n-1\}$$
$$T = T_1 \cup T_2 \cup T_3$$

Esempio 5: *SUBSET SUM*

PROBLEMA: *SUBSET SUM*.

INPUT: $N = \{c_1, c_2, \dots, c_n\} \in \mathbb{Z}^n$ e $K \in \mathbb{Z}$.

DOMANDA: esiste $S \subseteq N : \sum_{i \in S} c_i = K$?

$3DM <_{poly} SUBSET SUM$.

Generica istanza di $3DM$: (U, V, W, T) con $|U| = |V| = |W| = m$.

Per ogni tripla $t \in T$, mettiamo in sequenza i tre vettori caratteristici di $U \cap T$, $V \cap T$ e $W \cap T$, formando un vettore di $3m$ cifre binarie (3 di esse sono pari a 1, le altre $3m - 3$ sono pari a 0).

Interpretiamolo come un numero scritto in una certa base b :

$$c_t = \sum_{i=1}^{3m} b^{i-1} t_i.$$

Scegliamo $K = \sum_{i=1}^{3m} b^{i-1}$: vettore con $3m$ componenti pari a 1.

Scegliamo base $b = |T| + 1$: la somma di terne non provoca riporti.

Esempio 6: *PARTITION*

PROBLEMA: *PARTITION*.

INPUT: $N = \{c_1, c_2, \dots, c_n\} \in \mathbb{Z}^n$.

DOMANDA: esiste $S \subseteq N : \sum_{i \in S} c_i = \sum_{i \notin S} c_i$?

SUBSET SUM $<_{poly}$ *PARTITION*.

Generica istanza di *SUBSET SUM*: $\{c_1, c_2, \dots, c_n\}$ e K .

Aggiungiamo un altro numero $c_{n+1} = |\sum_{i=1}^n c_i - 2K|$.

Esempio 6: PARTITION

Consideriamo i tre casi possibili:

1. Se $\sum_{i=1}^n c_i = 2K$, allora $c_{n+1} = 0$ e i due problemi sono equivalenti (caso banale).
2. Se $\sum_{i=1}^n c_i > 2K$, allora $c_{n+1} = \sum_{i=1}^n c_i - 2K$ e quindi

$$\sum_{i \in S} c_i = K \Leftrightarrow \sum_{i \in S \cup \{n+1\}} c_i = \sum_{i \notin S} c_i.$$

Infatti $C_S + C_T - 2K = C_T - C_S \Leftrightarrow C_S = K$.

3. Se $\sum_{i=1}^n c_i < 2K$, allora $c_{n+1} = 2K - \sum_{i=1}^n c_i$ e quindi

$$\sum_{i \in S} c_i = K \Leftrightarrow \sum_{i \in S} c_i = \sum_{i \in N \cup \{n+1\} \setminus S} c_i.$$

Infatti $C_S = C_T + (2K - C_T) - C_S \Leftrightarrow C_S = K$.

Esempio 7: *HAMILTONIAN CYCLE*

PROBLEMA: *HAMILTONIAN CYCLE*.

INPUT: un grafo $G(V, E)$.

DOMANDA: esiste un ciclo Hamiltoniano in G ?

Riduzione da 3 – SAT (Papadimitriou, Steiglitz, 1982):

$$3 - SAT <_{poly} HAMILTONIAN CYCLE.$$

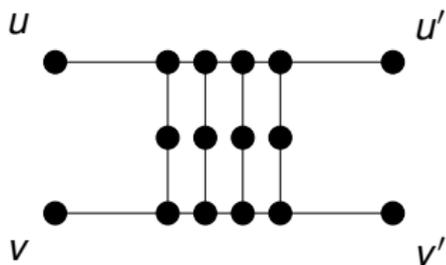
Generica istanza di 3 – SAT: $\{Z_1, Z_2, \dots, Z_m\}$ con $|Z_i| = 3 \quad \forall i = 1, \dots, m$.

Costruiamo un grafo G che ammette un ciclo Hamiltoniano se e solo se Z è soddisfacibile.

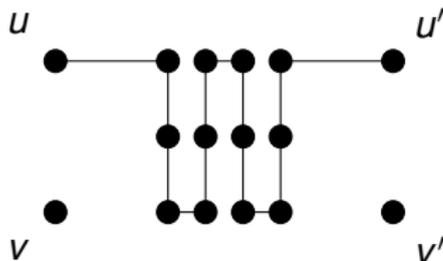
Il grafo è composto da sottografi (*gadgets*) di due tipi, A e B.

Esempio 7: riduzione polinomiale

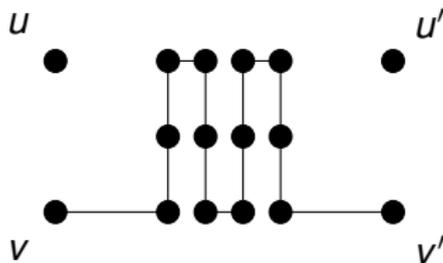
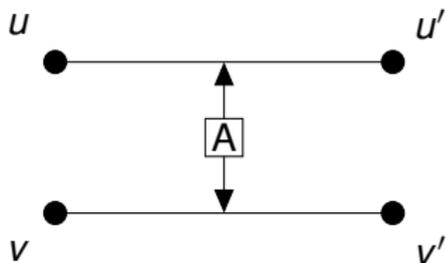
Gadget A



Il gadget A può essere attraversato solo in due modi:

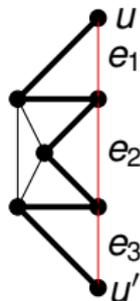
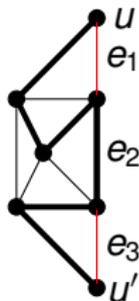
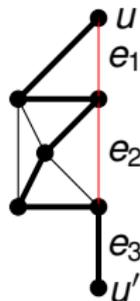
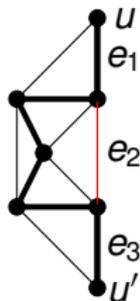
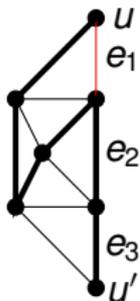
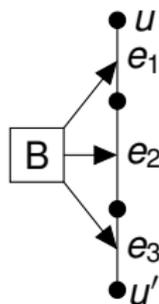
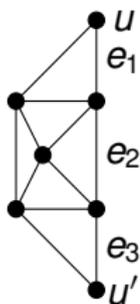


Il gadget A impone un XOR tra $[u, u']$ e $[v, v']$.



Esempio 7: riduzione polinomiale

Gadget B: attraversabile se e solo se uno dei tre edges è escluso.



Esempio 7: riduzione polinomiale

