

Dimostreremo adesso il Teorema di Cook-Lenorm.

TEO SAT è NP-completo.

Dim. Invece abbiamo mostrato che  $SAT \in NP$ . (Dato  $x = \langle \phi \rangle$ , il certificato  $y$  è l'assegnamento che lo soddisfa.)

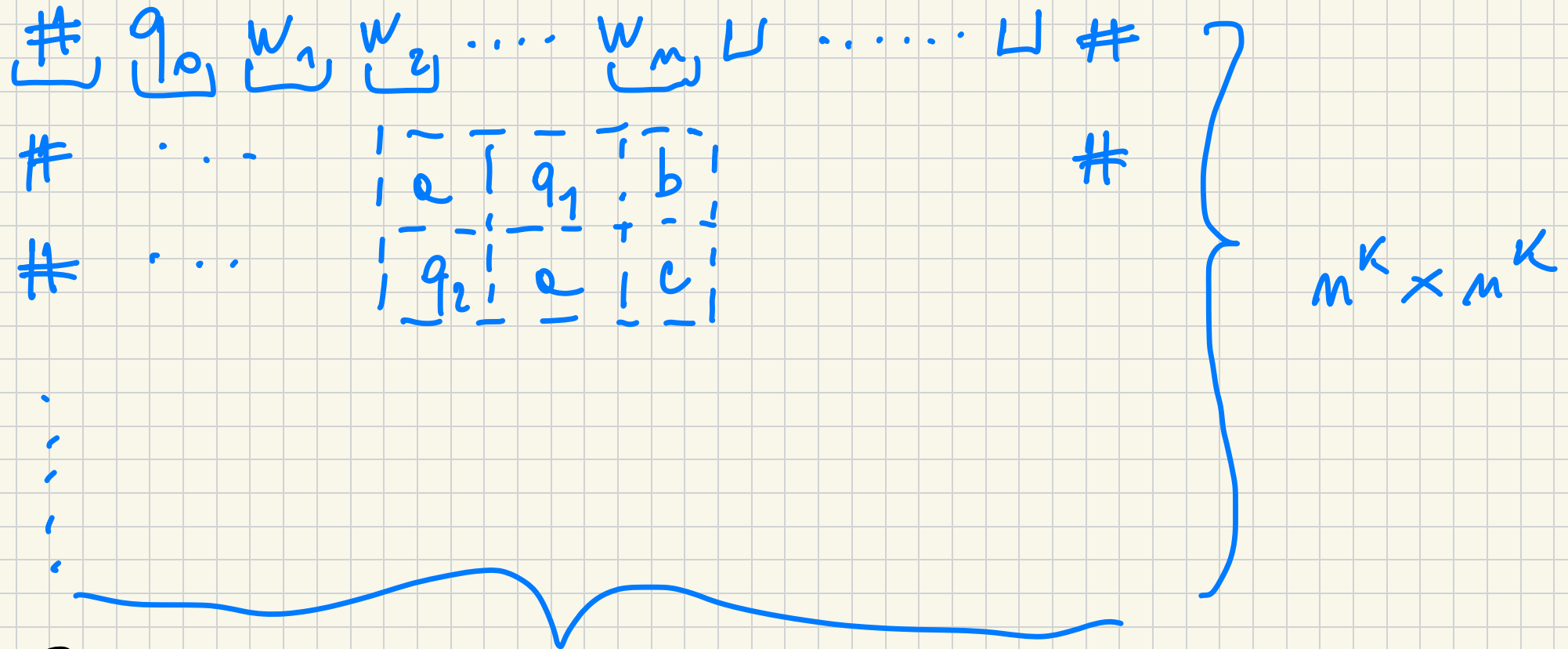
Resta da mostrare che SAT è NP-DIFFICILE.

OVvero per ogni  $A \in NP$ , abbiamo  $A \leq_m^P SAT$ .

Se  $N$  ha NTM di tempo polinomiale che accetta  $A$ , ovvero  $L(N) = A$ .

Suppongo Tempo  $n^k$  ( $k \geq 3$ ).

Associamo alla T.M.N. una tabella di computazione su un dato input  $w = w_1 \dots w_m$ .



Per una NTM N avremo diverse tabelle, una per ogni modo di computazione di N. Le righe corrispondono alle diverse configurazioni

della NTM durante la computazione.

Una tabella è ACCETTANTE se contiene lo stesso  $q_{acc}$  o meglio, una tabella che contiene una configurazione valida e accettata.

N accette un input  $x$  se esiste una tabella o un computer valido e accettato.

La riduzione: Date  $N$  produrre una formula  $\phi$  che o il fatto simulare l'esecuzione di  $N$  su  $w$ .

Quali sono le variabili?

$$x_{i,j,s} \quad i, j \in [n^k]$$

$$s \in S = Q \cup \Gamma \cup \{ \# \}.$$

Poniamo  $x_{i,j,s} = 1$  sse  $\text{cell}[i,j] = s$   
 dove  $\text{cell}[i,j]$  indica la cella in pos.  $(i,j)$ .  
 Ora proietta le  $\phi$  in modo che un espressiono  
 che la soddisfa corrisponda ad una tabella  
 valida e accettata per  $N$  su input  $w$ .

$$\phi = \phi_{\text{cell}} \wedge \phi_{\text{start}} \wedge \phi_{\text{move}} \wedge \phi_{\text{acc}}$$

Ad es.:  $\phi_{\text{start}}$  corrisponde al fatto che la  
 prima riga deve contenere  $\# q_0 w_1 \dots w_n \cup \dots \cup \#$ .

$$\begin{aligned}
 \underline{\phi_{\text{start}}} : & x_{1,1,\#} \wedge x_{1,2,q_0} \wedge x_{1,3,w_1} \wedge \dots \\
 & \dots \wedge x_{1,m+2,w_n} \wedge x_{1,m+3,\cup} \wedge
 \end{aligned}$$

$$\dots x_{n, m^{k-1}, \sqcup} \wedge x_{n, m^k, \#}$$

$$\underline{\phi_{acc}} : \bigvee_{i, i \in \mathbb{C}m^k} x_{n, i, \phi_{acc}}$$

Ovvero, almeno una riga contiene  $\phi_{acc}$ .

$\phi_{cell}$ : Intuitivamente mi dice che se  
 la cell  $[n, i]$  contiene  $s$  (ovvero  $x_{n, i, s} = 1$ )  
 allora cell  $[n, i]$  non può contenere  $t \neq s$   
 (ovvero  $x_{n, i, t \neq s} = 0$ ).

$$\phi_{cell} = \bigwedge_{i,j \in [M^k]} \left( \left( \bigvee_{s \in S} x_{v,i,s} \right) \wedge \left( \bigwedge_{\substack{s,t \in S \\ s \neq t}} (\overline{x_{v,i,s}} \vee \overline{x_{v,i,t}}) \right) \right)$$

Il termine  $\bigvee_{s \in S} x_{v,i,s}$  assicura che almeno

una variabile associata alla cell  $(v,i)$  assume valore 1.

Il termine  $\bigwedge_{\substack{s,t \in S \\ s \neq t}} \overline{x_{v,i,s}} \vee \overline{x_{v,i,t}}$  invece

assicura che per ogni coppia di variabili

non può o la sua assunzione valore 1.

$\Phi_{move}$ : Mu assicurava che la rigo successive  
seguono che quella precedente un eccorob ed  
una delle possibili transizioni garantite della  
g della NPM N.

Questo si ottiene assicurandosi che ogni finestra  
di celle  $2 \times 3$  sia lecita (ovvero non violi  
le transizioni ammesse della g).

Finestre NON LECITE:

a	b	b
a	b	c

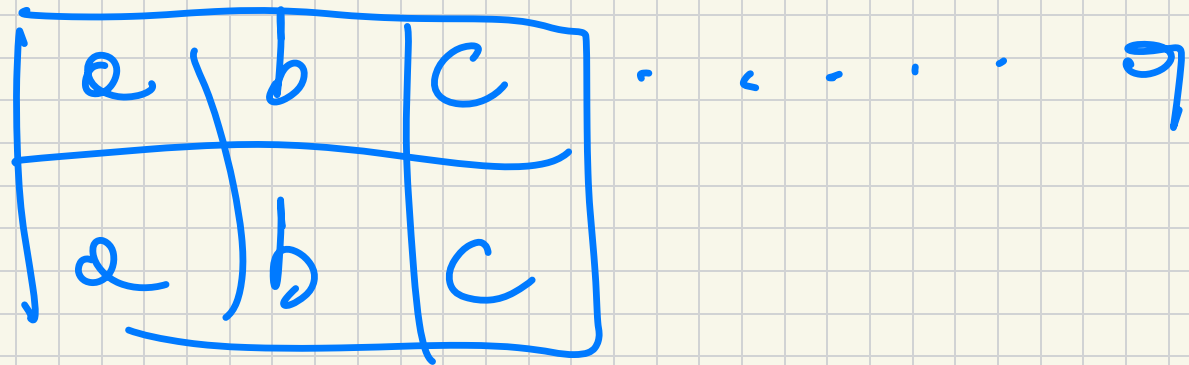
.....  $q_1$  ..... X


$q_2$  e b X

$q_2$  e  $q_3$  X

Finestra LECTA :  $\dots \begin{array}{|c|c|c|} \hline a & q_1 & b \\ \hline q_2 & a & c \\ \hline \end{array} \dots \checkmark$

$$S(q_1, b) = \{(q_2, c, L), (q_1, b, R)\}$$



$\Phi_{\text{move}} :$   (la finestra  $(n, i)$  è LECTA)

$(i, i) \in [n^k]$



"le finestre  $(n, i)$  è LECITA" ;  $\left( \begin{array}{c|c|c} a_1 & a_2 & a_3 \\ \hline a_4 & a_5 & a_6 \end{array} \right)$

$\checkmark$   
 $a_1, \dots, a_6$   
 finestra  
 lecita  
 $x_{i, i-1, a_1} \wedge x_{n, i, a_2} \wedge x_{n, i+1, a_3} \wedge$   
 $x_{n+1, i-1, a_4} \wedge x_{n+1, i, a_5} \wedge x_{n+1, i+1, a_6}$

Complessità di tempo? # variabili  $x_{n, i, s}$   
 è il # celle ( $m^{2k}$ ) per tutti i possibili  
 simboli  $N$  o  $S = \mathbb{R}_V \{ \# \} \cup \mathbb{Q} \cdot M_e \{ S \}$   
 è indipendente da  $n \Rightarrow$  # variabili è  $\text{poly}(n)$ .  
 Le dimensioni pure sono polinomiali in

ciascuna sotto formula  $\phi_{start}$ ,  $\phi_{move}$ ,  $\phi_{end}$   
e  $\phi_{cell}$  ~~HA~~

Assunto le riduzioni, possiamo mostrare che  
molti dei problemi che abbiamo incontrato sono  
NP-completi.

TEO  $SAT \leq_m^p$  CIRCUIT-SAT.

Denote: per chi una formula  $\bar{c}$  un circuito.  
Ma allora CIRCUIT-SAT  $\bar{c}$  NP-completo  
perché sia un NP ed inoltre:

$\forall A \in NP : A \leq_m^p SAT \leq_m^p CIRCUIT-SAT$

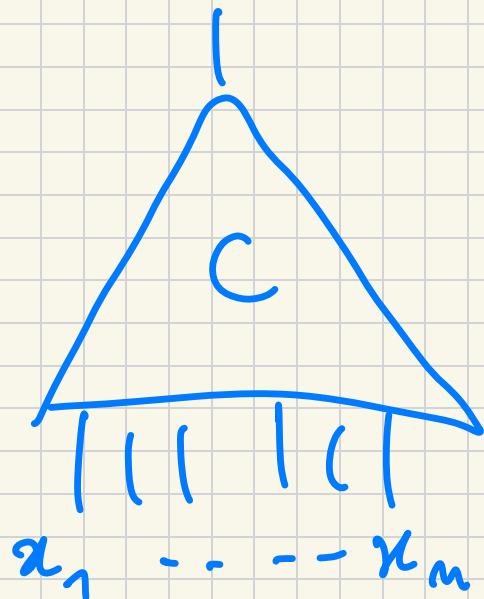
ovvero:  $A \leq_m^P \text{CIRCUIT-SAT}$ .

COR CIRCUIT-SAT  $\in$  NP-completo.

Altro esempio:  $\exists \text{SAT}$ .

TEO. CIRCUIT-SAT  $\leq_m^P \exists \text{SAT}$ .

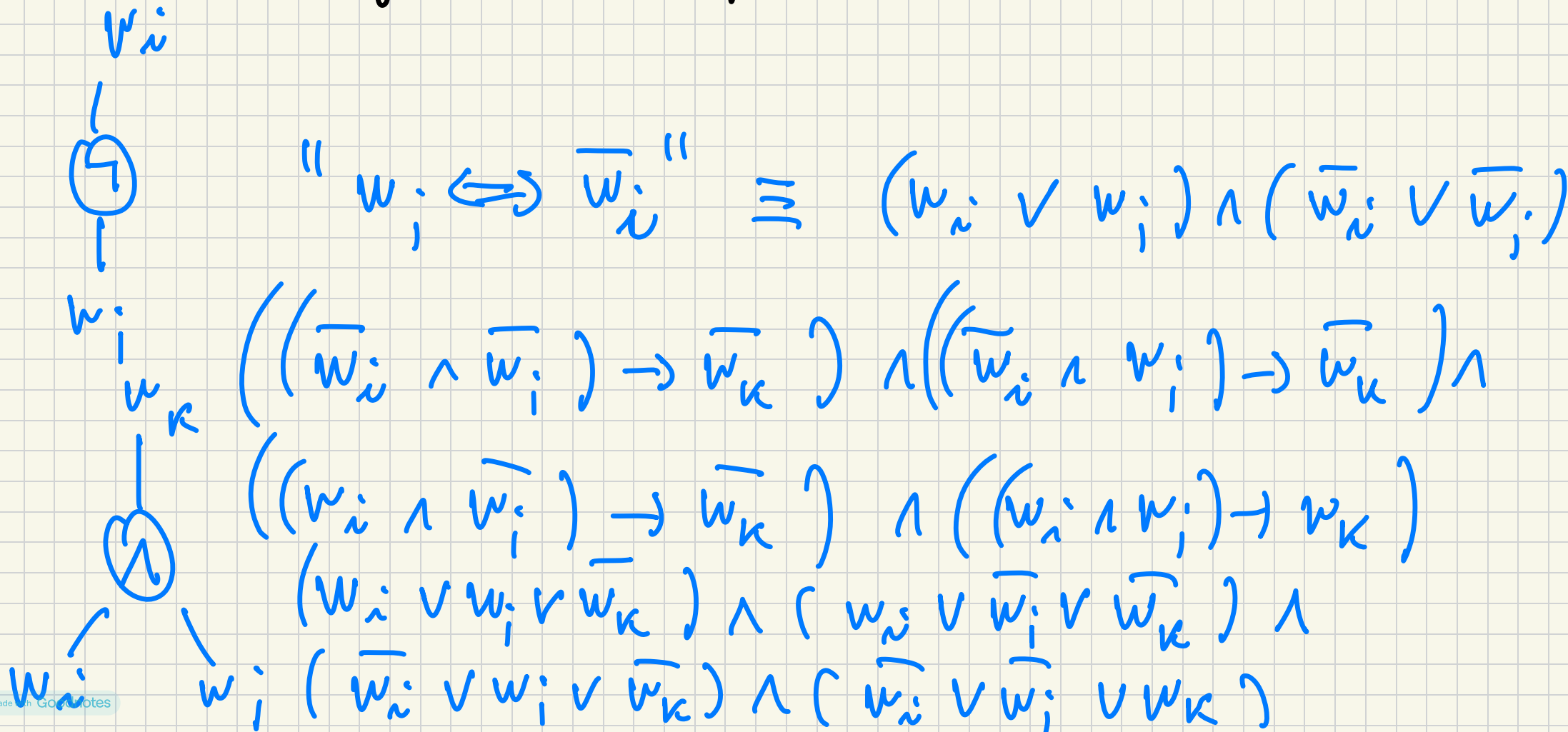
Dim. Dato  $C$ , circuito, devo costruire  $\phi_C$

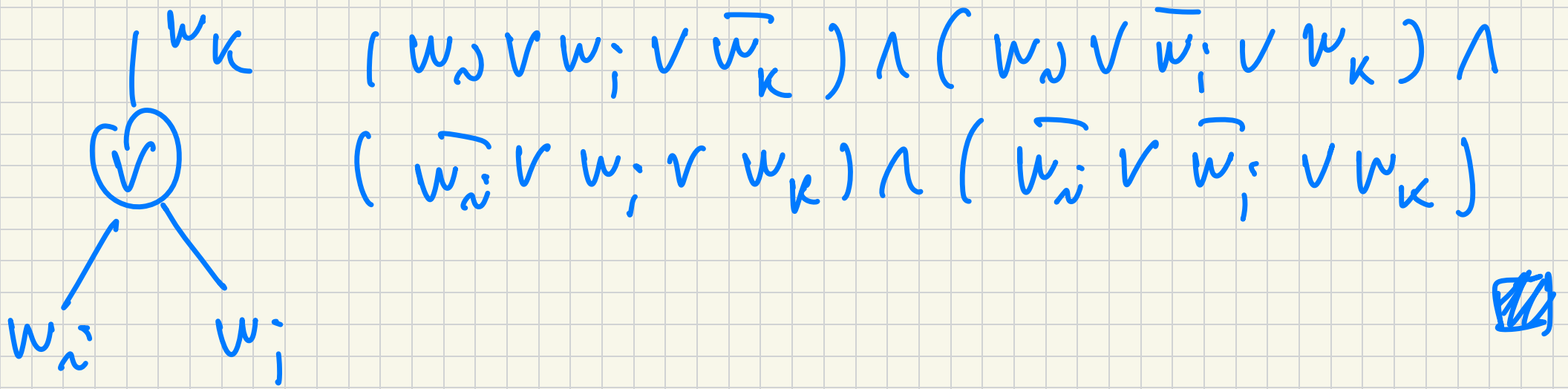


$\Leftrightarrow \phi_C$  (3-CNF)

t.c.  $C(x) = 1$  sse  $\phi_C(x) = 1$

Le variabili  $w$  corrispondono ai casi del circuito. Devo costruire i valori dei casi in modo consistente al circuito. Lo faccio gate per gate (e poi considero l'  $\wedge$  ).





$\Rightarrow$  cor  $\exists$  SAT  $\bar{e}$  NP-complete.

$\exists$  COL  $\leq$  4 COL  $\leq$  SAT  $\leq$  CIRCUIT-SAT  $\leq$   $\exists$  SAT  
 (Per se non lo)  $\leftarrow$   $\boxed{\cong \exists$  COL}

$\exists$  SAT  $\leq$  CLIQUE  
 Tutti NP-complete.