

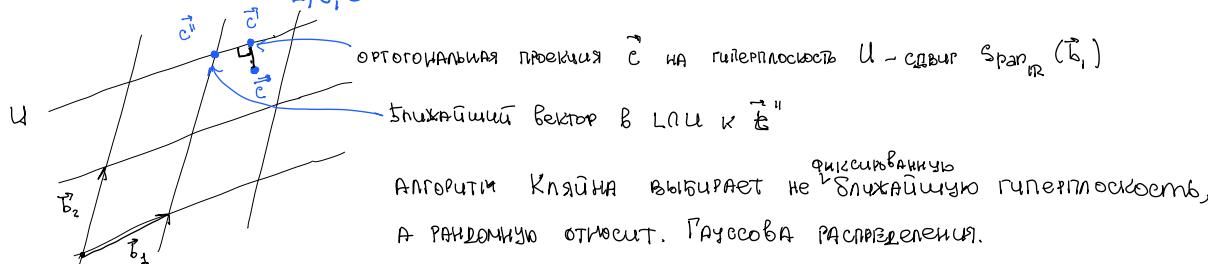
ЗАМЕЧАНИЕ: В предыдущей лекции рассматривали алг-м выборки $D_{Z, \delta, c}$ с паром \underline{z} .

За время $O(\sqrt{n})$, алг-м выдавал элемент из Z в соответствии с распределение

$$\tilde{D}_{Z, \delta, c}, \text{ т.ч. } \Delta(D_{Z, \delta, c}, \tilde{D}_{Z, \delta, c}) \leq 2^{-n+2}.$$

т.е. чем больше n , тем меньшее алг-м, но тем "качественнее" выборка.

Алгоритм выборки из $D_{L, \delta, c}$ (Klein' 00) ← randomизированная версия рефлексии по р-ру



Вход: $B = QR$ — базис L , c, δ — параметры

Выход: $b \in L$

$$1. y = Q^T \cdot c \quad (\text{сдвигом "рисунок" на } c)$$

$$b = 0$$

2. For $i = n \dots 1$:

$$c_i = y_i - \sum_{j > i} x_j f_{ij}$$



$$x_i \leftarrow D_{Z, \frac{\delta}{r_{ii}}, \frac{c_i}{r_{ii}}}$$

$$b = b + x_i b_i$$

Вызвести b .

Теорема Для $\delta \geq \sqrt{n} \cdot \max_i r_{ii}$, выход алгоритма имеет распределение, статист. разность которого от $D_{L, \delta, c}$ равна $2^{-LR(n)}$

1. Выход алг-ма $\in L$.

$$\Pr_{b \in L} [\text{выход} = b] = \Pr_{\substack{\sum_i x_i b_i \\ \vec{x} \in Z}} [x_n = \vec{x}_n] \cdot \Pr_{\substack{x_{n-1} = \vec{x}_{n-1} \\ |x_n = \vec{x}_n|}} \cdots \Pr_{\substack{x_1 = \vec{x}_1 \\ |x_1 = \vec{x}_1| \forall i \geq 2}} =$$

$$= D_{Z, \frac{\delta}{r_{nn}}, \frac{c_n}{r_{nn}}}(\vec{x}_n) \cdot D_{Z, \frac{\delta}{r_{n-1}}, \frac{c_{n-1}}{r_{n-1}}}(\vec{x}_{n-1}) \cdots D_{Z, \frac{\delta}{r_1}, \frac{c_1}{r_1}}(\vec{x}_1)$$

$$= \frac{1}{\prod_i P_{\frac{\delta}{r_{ii}}, \frac{c_i}{r_i}}(Z)} \cdot \prod_i P_{\frac{\delta}{r_{ii}}, \frac{c_i}{r_i}}(\vec{x}_i)$$

$$= \prod_{i=1}^n e^{-\frac{1}{\delta^2} \frac{(\vec{x}_i - \frac{c_i}{r_i})^2}{(\delta/r_i)^2}} = e^{-\frac{1}{\delta^2} \sum_i (r_{ii} x_i - c_i)^2} =$$

$$\begin{cases} b = B \cdot x = Q \cdot R \cdot x \\ Q^T \cdot b = R \cdot x \\ (Q^T \cdot b)_i = i \sum_{j > i} r_{ji} x_j + \sum_{j > i} r_{ji} \cdot c_j \end{cases} \quad \begin{cases} = e^{-\frac{1}{\delta^2} \sum_i (r_{ii} x_i - y_i + \sum_{j > i} r_{ji} x_j)^2} = e^{-\frac{1}{\delta^2} \sum_i ((Q^T b)_i - (Q^T c)_i)^2} \\ = e^{-\frac{1}{\delta^2} \|b - c\|^2} = P_{\delta, c}(b) \end{cases}$$

Ортогональная матрица не изменяет норму.

↗ Значиматель $\prod_i P_{\frac{\delta}{r_{ii}}, \frac{c_i}{r_i}}(Z)$; $P_{\frac{\delta}{r_{ii}}, \frac{c_i}{r_i}}(Z) \in [1 - (1 - \varepsilon), 1 + \varepsilon]$. $\Pr_{\frac{\delta}{r_{ii}}}(Z)$ для $\frac{\delta}{r_{ii}} \geq \Pr_{\varepsilon}(Z)$.

$$\Pr_{\varepsilon}(Z) \leq \sqrt{n} \cdot \lambda_1(Z) = \sqrt{n} \Rightarrow \forall i \frac{P_{\delta/r_{ii}, c_i/r_i}(Z)}{P_{\delta/r_{ii}}(Z)} \in [1 - 2^{-n}, 1 + 2^{-n}] \Rightarrow \Pr[\text{выход} = b] \text{ отстает от } P_{\delta, c}(b) \text{ на фактор } (\# \# \#)$$

по условию теоремы

$$\Rightarrow P_{\frac{\delta}{r_{ii}}, \frac{c_i}{r_i}}(Z) \approx P_{\frac{\delta}{r_{ii}}, \frac{c_i}{r_i}}(Z) \Rightarrow \Pr[\text{выход} = b] \sim P_{\delta, c}(b).$$

независимо от b , от c