

1. Коррекция гомоморфизма

Пусть $f: U \rightarrow V$ — гомоморфизм абелевых групп, и в таблице (или схеме, его вычисляющей), испорчено ε -доля значений, причём $\varepsilon < 1/4$. Тогда с вероятностью $1 - 2\varepsilon$ можно за два запроса к таблице восстановить значение в любой точке.

В самом деле, $f(u) = f(r+u) - f(r)$, и для случайного r с вероятностью как минимум $1 - 2\varepsilon$ оба значения справа правильны (и r , $x+r$ равномерно распределены). Повторяя это и беря большинство, можно сделать вероятность ошибки экспоненциально малой (по числу повторений).

В частности, в коде Адамара можно корректировать $\varepsilon < 1/4$ ошибок таким образом (что как раз соответствует кодовому расстоянию $1/2$).

2. Тест на гомоморфизм

Пусть $f: U \rightarrow V$ — отображение абелевых групп, и $f(x+y) = f(x) + f(y)$ для большинства пар (x, y) (кроме доли ε). Тогда f является $O(\varepsilon)$ -близким к некоторому (точному) гомоморфизму.

Будем восстанавливать как раньше: для данного u брать случайное r и вычислять $f(r+u) - f(r)$. Лемма: по крайней мере $(1 - 2\varepsilon)$ -доля значений одинаковы. В самом деле, для случайных независимых r и s равенство

$$f(r+u) - f(r) = f(s+u) - f(s) \quad (*)$$

имеет место с вероятностью как минимум $1 - 2\varepsilon$, так как его можно переписать в виде

$$f(r+u) + f(s) = f(s+u) + f(r),$$

а обе части с вероятностью $1 - \varepsilon$ равны $f(r+u+s)$, так как обе пары $(r+u, s)$ и $(s+u, r)$ равномерно распределены в U^2 . Теперь, раз $(*)$ выполнено с вероятностью $1 - 2\varepsilon$, то при каком-то r оно выполнено с той же вероятностью, и потому $(1 - 2\varepsilon)$ -доля значений одинаковы. Считая $\varepsilon < 1/2$ (это законно, так как у нас $O(\varepsilon)$), обозначим через $F(u)$ это наиболее частое значение. Осталось проверить две вещи:

(1) F — точный гомоморфизм, то есть $F(u+v) = f(u) + f(v)$ для всех u и v . Для этого возьмём треугольник, иллюстрирующий сложение векторов u и v и сдвинем его на r :

$$\begin{aligned} f(r+u+v) - f(r) &= \\ &= [f((r+u)+v) - f(r+u)] + [f(r+u) - f(r)] \end{aligned}$$

Эти три выражения равны $F(u+v)$, $F(v)$ и $F(u)$ соответственно с вероятностью (по r) не менее $(1 - 2\varepsilon)$ каждая, поэтому при $6\varepsilon < 1$ равенство

$F(u+v) = F(u) + F(v)$ выполнено с положительной вероятностью по r , но оно от r не зависит, значит, выполнено всегда.

(2) F близко к f . В самом деле, для случайной пары (u, r) равенство $F(u) = f(r+u) - f(r)$ верно с вероятностью ошибки 2ε , а $f(u) = f(r+u) - f(r)$ с вероятностью ε , поэтому $f(u) = F(u)$ с вероятностью как минимум $1 - 3\varepsilon$ (и можно считать только по u , так как это событие от r не зависит).

(Другое рассуждение: для тех u , для которых $f(u) \neq F(u)$, по крайней мере для половины всех r нарушается равенство $f(u) = f(u+r) - f(r)$, поэтому вероятность нарушения этого равенства при случайных u и r , которая не больше ε , не меньше половины доли тех u , при которых $f(u) \neq F(u)$. Получаем чуть лучшую оценку $1 - 2\varepsilon$.)

3. Self-testing/correcting

Это можно интерпретировать так: если нам дают микросхему, якобы вычисляющую некоторый гомоморфизм, то можно сначала её протестировать и убедиться, что она близка к гомоморфизму в смысле теста предыдущего раздела, а затем ответить на некоторое число вопросов типа «найти значение гомоморфизма в такой-то точке» с помощью корректирующего алгоритма из первого раздела.

При этом выполнены два свойства:

(1) Если микросхема без ошибок (точный гомоморфизм), то она наверняка пройдёт тест, и выданные на втором этапе значения будут соответствовать этому гомоморфизму.

(2) Какова бы ни была микросхема, с большой вероятностью произойдёт одно из двух: либо она будет отвергнута, либо выданные на втором этапе значения все соответствуют ближайшему к ней точному гомоморфизму.

(Число проб на шаге тестирования полиномиально зависит от числа вопросов на втором шаге, потому что при увеличении числа вопросов надо соответственно уменьшать вероятность ошибки.)

4. Многочлены малой степени

То же самое можно сделать с многочленами малой степени (меньше некоторого d) над конечным полем вычетов \mathbb{F}_p ; при этом мы считаем $p \gg d$ (чтобы многочлены отличались от просто функций; конкретно нам будет достаточно $p > 2d$). При этом будем рассматривать многочлены нескольких переменных (в терминах теории кодирования мы переходим от кода Адамара к кодам Рида – Маллера), но сначала напомним свойства многочленов с одной переменной.

Многочлен степени меньше d от одной переменной может принимать любые значения в d точках, но в $(d+1)$ -точке уже появляется соотношение. Если $d+1$ точек x_0, \dots, x_d образуют арифметическую прогрессию, то это соотношение можно выписать явно:

$$P(x_0) - C_d^1 P(x_1) + C_d^2 P(x_2) - \dots = 0$$

(последний член имеет коэффициент ± 1 в зависимости от чётности d). Это соответствует тому, что $d+1$ -ые разности равны нулю.

Для многочленов от n переменных мы рассматриваем суммарную степень по всем переменным, поэтому сужение на любую прямую в \mathbb{F}^n будет многочленом не большей степени (от одной переменной), и можно применять то же соотношение вдоль любой арифметической прогрессии в \mathbb{F}^n .

Это можно делать и для коррекции (восстанавливаем значение в точке, выпуская из этой точки прогрессию со случайной разностью), и для тестирования (выпуская из случайной точки случайную прогрессию и проверяя соотношение). Точнее:

(1) если функция ϵ -близка к многочлену степени меньше d , и $d\epsilon < 1/2$, то восстановление в любой точке даёт этот многочлен;

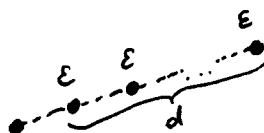
(2) если для какой-то функции тест удаётся с вероятностью $1-\epsilon$, при этом $2d\epsilon < 1/2$, то для любой начальной точки большинство восстановлений (по разным прогрессиям) даст один и тот же результат;

(3) если $2d(d+1)\epsilon + d\epsilon < 1$, то восстановленная таким образом (по большинству) функция проходит тест всегда;

наконец (это уже не связано с вероятностью)

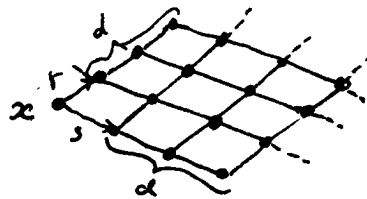
(4) если какая-то функция проходит тест вдоль любой арифметической прогрессии длины $d+1$, то она является многочленом степени меньше d по совокупности переменных.

Доказательство. (1) Если $p > d$, то числа $1, \dots, d$ взаимно просты с p , и потому при случайном шаге прогрессии и фиксированном начале любой член прогрессии равномерно распределён по всему пространству, поэтому отличается от «истинного» с вероятностью не более ϵ . Поэтому все члены «истинны» с вероятностью не менее $1-d\epsilon > 1/2$, так что восстановленное значение истинно с вероятностью больше половины.



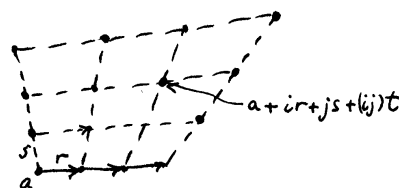
(2) Пусть мы восстанавливаем значение в точке x с помощью двух арифметических прогрессий со

случайными шагами r и s . С какой вероятностью два восстановленных значения будут согласованы?



Это заведомо так, если тест проходит на каждой из $2d$ пунктирных прямых (линейная комбинация значений, проходящих тест, также проходит тест). Каждая из этих прямых имеет равномерно распределённое начало (см. выше) и независимый от него случайный шаг, так что вероятность не пройти тест не более ϵ . Если $1-2d\epsilon > 1/2$, то в большинстве случаев все тесты проходят и потому r - и s -восстановления согласованы; далее рассуждаем как раньше.

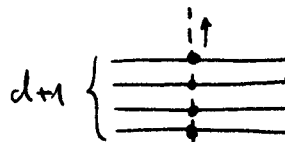
(3) Попробуем провести тест для восстановленных значений в точках арифметической прогрессии с началом a и шагом r (нижняя прямая на рисунке) и будем использовать шаги, сами образующие прогрессию (шаги $s, s+t$ и так далее: узел номер (i, j) равен $a + ir + js + (ij)t$).



При этом a и r фиксированы и от нас не зависят, а s и t мы выбираем случайно и независимо. Каждая из восстановительных прогрессий (с шагами $s, s+t, \dots$) даёт восстановленное по большинству значение с вероятностью ошибки $2d\epsilon$. Значит, все они дают это значение с вероятностью ошибки $2d(d+1)\epsilon$. Допуская ещё $d\epsilon$ ошибки, мы можем предполагать, что по каждой из d «горизонталей» (прогрессии с началом $a + js$ и шагом $r + jt$) тест проходит. (Здесь важно, что эта прогрессия получается случайной с независимым началом и шагом: именно для этого нам нужно t .) А если это так, то проходит и тест по нижней прямой (см. выше).

(4) Для многочленов от одной переменной: проведём интерполяционный многочлен через точки $0, 1, 2, \dots, d-1$. Далее заметим, что раз тест выполнен в точках $0, 1, 2, \dots, d$, то этот многочлен совпадает с нашим в d ; так как тест выполнен в точках $1, 2, \dots, d+1$, то совпадает и в $d+1$ и так далее.

Для двух переменных: на каждой горизонтали и вертикали (и вообще вдоль любой прямой) у нас многочлен степени меньше d . Взяв d горизонталей (параллельных оси x), получим d многочленов от x . Значения этих многочленов можно использовать для интерполяции вдоль вертикалей, и мы получаем, что функция есть многочлен степени меньше d по каждой переменной.



Осталось проверить, что суммарная степень меньше d . Разложим многочлен на однородные, включив в p_i члены суммарной степени i :

$$p(x, y) = \sum_{i=0}^{2d-2} p_i(x, y);$$

Тогда

$$p(tx, ty) = \sum_{i=0}^{2d-2} p_i(x, y) t^i;$$

при любых x, y как многочлен от t имеет степень меньше d ; предполагая, что $p > 2d$, мы можем от равенства многочленов перейти к равенству коэффициентов, поэтому $p_i(x, y)$ при $i \geq d$ равно 0 и эти члены суммы можно выбросить, получив многочлен суммарной степени меньше d .

Переход от двух переменных к трём (и далее) происходит аналогично: сначала мы получаем многочлен, у которого суммарная степень по x, y , а также степень по z меньше d , а потом доказываем, что и суммарная степень по трём переменным меньше d .

5. Мультилинейные многочлены

Многочлен от n переменных называют *мультилинейным*, если степень по каждой переменной не выше 1. Такой многочлен задаётся 2^n своими коэффициентами. Использование мультилинейных многочленов для кодирования основано на таком факте (в котором мы считаем \mathbb{B} частью поля \mathbb{F}): *любая функция $\mathbb{B}^n \rightarrow \mathbb{F}$ однозначно продолжается до мультилинейного многочлена $\mathbb{F}^n \rightarrow \mathbb{F}$.*

(Индукция: разобьём куб на две параллельные грани, на каждой грани такое продолжение однозначно по предположению, а в перпендикулярном направлении мы должны восстановить линейную функцию по значениям в двух соседних точках.)

Мультилинейный многочлен можно рассматривать как код его ограничения на \mathbb{B}^n . При этом кодовое расстояние не меньше $1 - (n/|F|)$ от длины

кода: два мультилинейных многочлена совпадают не более чем в $n/|F|$ доле точек.

(Индукция по n : многочлен

$$p_0(x_2, \dots, x_n) + x_1 p_1(x_2, \dots, x_n)$$

при каждом x_2, \dots, x_n есть линейная функция от x_1 ; эта линейная функция нулевая не более чем в доле $(n-1)/|F|$ случаев по предположению индукции, а в остальных случаях у неё не более одного корня, всего $1/|F|$.)

Для мультилинейных многочленов также существуют способы коррекции и тестирования, но нам достаточно тестирования суммарной степени (которое более наглядно).

6. MIP и PCP(poly, poly)

MIP: интерактивные доказательства, где полиномиальный вероятностный проверяющий (verifier) общается с двумя доказывающими, разделёнными друг от друга. Говорят, что язык L принадлежит классу MIP, если существует такой алгоритм проверки, что

- При $x \in L$ существует пара стратегий для доказывающих, которая гарантирует ответ «да»;
- При $x \notin L$ никакая пара стратегий для доказывающих не позволяет получить ответ «да» с вероятностью больше $1/2$.

Как обычно, доказывающих можно считать детерминированными (но уже не обязательно в PSPACE), и последовательное повторение k раз превращает вероятность ошибки в $1/2^k$ (тут важно, что последовательное — с параллельным дело сложнее).

PCP(poly, poly): в качестве доказательства предъясняется таблица булевой функции от полиномиального числа переменных (микросхема с полиномиальным числом входов); проверяющий вероятностный и полиномиальный и имеет доступ к этой функции как к оракулу.

- При $x \in L$ существует функция («доказательство»), которая гарантирует ответ «да»;
- При $x \notin L$ никакая функция не позволяет получить ответ «да» с вероятностью больше $1/2$.

(Здесь $1/2$ можно уменьшить до $1/2^k$ при k повторениях теста на одном и том же доказательстве.)

Эти два определения задают один и тот же класс языков.

В самом деле, стратегию доказывающих в MIP-определении можно представить в виде функции (точнее, набора функций: первый ответ как функция

первого вопроса, второй ответ как функция первых двух вопросов и так далее; набор функций очевидно соединяется в функцию). Отсутствие взаимодействия между проверяющими гарантируется автоматически (функции фиксированы).

В другую сторону: если бы мы спрашивали доказывающего только раз, то его стратегия в точности была бы функцией, но функцию мы можем запрашивать несколько раз, и если эти вопросы задаются доказывающему, он может жульничать и, скажем, выбирать второй ответ в зависимости от первого вопроса. Поэтому мы используем второго доказывающего для проверки случайно выбранного ответа первого. Второму задаётся единственный вопрос и потому его поведение есть функция; если первый отклоняется от этой функции, то будет разоблачён с вероятностью не меньше $1/k$, где k — число вопросов. Повторяя это m раз, можно сделать $(1 - 1/k)^m < 1/2$, и диалог остаётся полиномиальным.

7. $\text{MIP} \subset \text{NEXPTIME}$

В самом деле, доказательство (функция) для входов размера n имеет размер $2^{\text{poly}(n)}$. Когда оно предъявлено, за время $2^{\text{poly}(n)}$ можно промоделировать все варианты случайных битов и вычислить вероятность ответа «да» при таком доказательстве. (Это рассуждение сохраняет силу, и если не требовать разрыва между $1/2$ и 1 в вероятностях, так что на самом деле класс останется тем же и без такого разрыва, как следует из следующего результата.)

8. $\text{NEXPTIME} \subset \text{MIP}$

Согласно предыдущему разделу, мы можем строить алгоритм проверки оракула-доказательства.

Это делается в два шага. Сначала мы сводим вопрос о попадании в NEXPTIME-язык к вопросу о том, обращается ли некоторый многочлен небольшой степени на \mathbb{F}^n в тождественный нуль на \mathbb{B}^n (этот раздел). Затем (в следующем разделе) мы строим протокол доказательства факта обращения в нуль для такого многочлена.

Пусть L — язык из NEXPTIME. Тогда доказательство принадлежности некоторого слова x к L можно записать в виде протокола допускающей работы недетерминированной машины Тьюринга. Такой протокол представляет собой квадратную таблицу размера $2^{\text{poly}(n)} \times 2^{\text{poly}(n)}$ (где n — длина входа x) с некоторыми свойствами.

А именно, эта таблица должна иметь правильное начало и конец, а также быть локально правильной. Представляя таблицу как булеву функцию от по-

линомиального числа переменных, видим, что правильность начала и конца легко проверить, а вот локальная правильность требует экспоненциального числа проверок, и в этом проблема.

Несколько замечаний:

(1) мы можем считать, что эта таблица (соответствующая ей булева функция от $m = \text{poly}(n)$ аргументов) дана нам не только сама по себе, но и с полиномиальным продолжением на \mathbb{F}^m (с \mathbb{B}^m), где m и размер поля полиномиальны от n . Заметим, что продолжение не сильно увеличивает размер таблицы: от 2^m мы переходим к $|\mathbb{F}|^m$, что соответствует увеличению показателя степени в $\log_2 |\mathbb{F}|$ раз.

(2) техника тестирования и коррекции позволяет предполагать, что чудесным образом гарантирована полиномиальность этого продолжения (что оно является полиномом малой суммарной степени): мы инкапсулируем реальную таблицу в механизм предварительного тестирования с последующей коррекцией при запросах.

Теперь надо разобраться с условием локальной корректности этой таблицы. Удобно считать, что в каждой клетке таблицы стоит символ конечного алфавита (а не бит), и что условие локальной корректности связывает соседние символы по горизонтали или вертикали. (При обычном представлении протокола работы машины условие относится к большей группе клеток,



но можно закодировать содержимое нескольких соседних клеток в одной.)

Символы конечного алфавита можно заменить наборами битов, так что таблица в целом будет представлена несколькими булевыми функциями S^1, \dots, S^c . Значения $S^i(x_1 \dots x_k, y_1 \dots y_k)$ (при $i = 1, \dots, c$) представляют собой содержимое клетки таблицы, имеющей координаты $x_1 \dots x_k$ по горизонтали и $y_1 \dots y_k$ по вертикали (в двоичной записи). Значение c зависит от алфавита и числа состояний машины Тьюринга, но не от входа, так что c мы считаем константой.

Условия согласованности: если

$$(x_1 \dots x_k, y_1 \dots y_k) \text{ и } (x'_1 \dots x'_k, y'_1 \dots y'_k)$$

являются координатами соседних клеток, то биты

$$S^1(x_1 \dots x_k, y_1 \dots y_k), \dots, S^c(x_1 \dots x_k, y_1 \dots y_k), \\ S^1(x'_1 \dots x'_k, y'_1 \dots y'_k), \dots, S^c(x'_1 \dots x'_k, y'_1 \dots y'_k)$$

определённым образом согласованы. И условия отличия координат на единицу, и условия согласованности в протоколе можно записать формулой полиномиального размера, и интерпретируя логические

операции в этой формуле как арифметические, мы записываем условие согласованности так: *некоторый многочлен небольшой степени, значение которого в любой точке \mathbb{F}^m мы можем вычислить, обращается в нуль на булевом кубе \mathbb{B}^m .*

9. Доказательство обращения в нуль

Итак, осталось разобрать такую задачу. Есть многочлен $P(x_1, \dots, x_m)$ небольшой степени от m переменных в достаточно большом поле \mathbb{F}_p , представленный в виде оракула. Доказывающий (он имеет неограниченные вычислительные ресурсы) знает, что этот многочлен обращается в нуль на булевом кубе $\mathbb{B}^m \subset \mathbb{F}^m$ и хочет убедить в этом проверяющего (полиномиальный вероятностный алгоритм, допускается небольшая вероятность ошибки). При этом проверяющий заранее знает, что это действительно многочлен небольшой степени.

Как же доказывающему убедить проверяющего, что 2^m элементов поля $P(b_1, \dots, b_m)$ для любых $b_1, \dots, b_m \in \mathbb{B}$ все равны нулю? Если бы эти значения были коэффициентами мультилинейного многочлена, то достаточно было бы вычислить значение этого многочлена в одной случайной точке: если он на самом деле не равен тождественно нулю, то с большой вероятностью это обнаружится при такой проверке. Рассмотреть такой многочлен, конечно, нам никто не запрещает, но надо уметь вычислять его значения (в произвольной точке), а мы умеем вычислять только коэффициенты. Оказывается, что при помощи дополнительной информации от доказывающего можно перейти от одного к другому.

Для начала запишем многочлен, о котором идёт речь (назовём его переменные v_1, \dots, v_n):

$$\sum_{b_1, \dots, b_n \in \mathbb{B}} P(b_1, \dots, b_n) v_1^{b_1} \dots v_n^{b_n}.$$

Возведение в степень здесь встречается лишь с показателем 0 и 1, поэтому можно считать это обозначение сокращением для многочлена:

$$v^b := (1 - b) + bv$$

Тем самым это выражение под знаком суммы становится многочленом от b_i и v_i , и проверяющий (с помощью доказывающего, но без доверия к нему) должен вычислить значение суммы в случайной точке v_1, \dots, v_n .

Выделим суммирование по b_1 в отдельный (внешний) шаг и скажем, что интересующее нас выражение равно $Q(0) + Q(1)$, где

$$Q(b_1) = \sum_{b_2, \dots, b_m \in \mathbb{B}} P(b_1, \dots, b_m) v_1^{b_1} \dots v_n^{b_n}.$$

Наше соглашение о смысле обозначения v^b позволяет утверждать, что $Q(b)$ — многочлен небольшой степени от одной переменной b (которая теперь уже принимает не только булевы значения).

Доказывающий может предъявить многочлен Q (он от одной переменной и небольшой степени, так что коэффициентов немного), и тогда проверяющий сам может вычислить $Q(0) + Q(1)$. Вопрос только в том, как доказать, что многочлен Q указан правильно. Поскольку он небольшой степени, достаточно проверить совпадение в одной случайной точке (элементе поля) r_1 .

Таким образом, мы свели исходную задачу к аналогичной задаче с меньшей суммой: проверяющий с помощью доказывающего должен найти значение

$$Q(r_1) = \sum_{b_2, \dots, b_m \in \mathbb{B}} P(r_1, b_2, \dots, b_m) v_1^{r_1} v_2^{b_2} \dots v_n^{b_n}.$$

Повторим уже использованный приём: заметим, что $Q(r_1)$ равно сумме двух значений $Q_{r_1}(0) + Q_{r_1}(1)$, где

$$Q_{r_1}(b_2) = \sum_{b_3, \dots, b_m \in \mathbb{B}} P(r_1, b_2, \dots, b_m) v_1^{r_1} v_2^{b_2} \dots v_n^{b_n}.$$

Если доказывающий сообщит коэффициенты этого многочлена, то проверяющий сам сможет вычислить его значение в нуле и единице, так что останется убедиться в правильности коэффициентов, для чего сверить значения в случайной точке r_2 .

И так далее. В итоге все суммы раскроются, и останется убедиться в правильности значения

$$P(r_1, \dots, r_n) v_1^{r_1} v_2^{r_2} \dots v_m^{r_m}$$

для случайных элементов $r_1, \dots, r_m, v_1, \dots, v_m$ поля \mathbb{F} . (Напомним, что возведение в степень понимается в описанном выше смысле, так что под знаком суммы стоит многочлен небольшой степени. Собственно, поскольку r_i теперь не нули с единицами, а произвольные элементы поля, никакого иного смысла и нет.)

Ещё можно прикинуть, какие тут получаются степени многочленов и какого размера надо брать поле, чтобы суммарная вероятность ошибки была мала. Суммирование (и это очень важное место!) не увеличивает степень, степень P была ограничена полиномом от m (который сам есть полином от n), поскольку степень полинома, соответствующего формуле, не превосходит её длины. Число шагов, где мы можем ненароком попасть в неудачную точку, тоже полиномиально, так что достаточно сделать вероятность ошибки в каждом случае полиномиально малой — для чего надо взять поле полиномиально большого размера.