Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Theorem

vviederiioidii

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Perlen der theoretischen Informatik Theorem von Khrapchenko

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Georg-August-Universität Göttingen

Irgendwann 2020?

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Definitionen

Theorem

iviotivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Problemstellung

Komplexität von De-Morgan-Schaltkreisen

. . .

Kostenmaße

Konvexe Schranken

Problemstellung

- Komplexität von De-Morgan-Schaltkreisen
- \triangleright Standartmaß: Blätteranzahl L(f)

Theorem

IVIOLIVALIOII

Kostenmaße

Konvexe Schranken

Problemstellung

- Komplexität von De-Morgan-Schaltkreisen
- \triangleright Standartmaß: Blätteranzahl L(f)
- ► Abschätzung durch einfachere Maße

Activation

IVIOLIVACIOII

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Themenvorstellung

- Analyse boolscher Funktionen über das Konzept der Rechtecke
- Untere Schranke für die Blattgröße DeMorgan'scher Formeln
- ► Generalisierte Komplexitätsmaße:
 - konvexe Maße
 - submodulare Maße

Wiederholung

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Wiederholun

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Definition [DeMorgan-Schaltkreis]

- $lackbox{\Phi} := \{ \land, \lor, \lnot \}$ boolsche Basis
- ► ¬ -Gatter nur bei Inputvariablen

Definition [Formel, Blattgröße]

- boolsche Funktion f
- Fan-Out 1 Schaltkreis
- ightharpoonup L(f) ist die Anzahl der Eingabegatter

Definition [kombinatorisches Rechteck]

- ▶ $R = A \times B$, $A, B \subset \{0, 1\}^n$ disjunkt
- $ightharpoonup S \subset R$ Unterrechteck, falls S ebenfalls ein Rechteck ist

Bemerkung

- ► *R* ist bipartiter Graph.
- $ightharpoonup (a, b) \in R$ sind Paare von Ecken.

Figure: Beispiel

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Kostenmaße

vviedernoiun

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Definition

Sei f eine boolsche Funktion und $R = A \times B$ ein Rechteck. f separiert R, falls f(A) = 1, f(B) = 0.

Dabei ist

$$f(A) = 1 \Leftrightarrow \forall a \in A : f(a) = 1$$

$$f(B) = 0 \Leftrightarrow \forall b \in B : f(b) = 0$$

viedernolung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Definition

Ein Rechteck $R = A \times B$ heißt monochrom, wenn ein Index i existiert, so dass

 $a_i \neq b_i$ für alle Kanten $(a, b) \in R$

Analog ist R positiv monochrom, wenn

$$a_i = 1, \ b_i = 0$$
 für alle Kanten $(a, b) \in R$

Figure: (positiv) monochromes Rechteck

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

vviederiioidii

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Figure: nichtmonochromes Rechteck

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Figure: nichtmonochromes Rechteck

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Kostenmaße

Definition [Partitionszahl]

- ▶ R Rechteck, f boolsche Funktion
- $\triangleright \chi(R)$ Partitionszahl
- Größe der kleinsten Partition in disjunkte monochrome Rechtecke
- $\triangleright \chi_{+}(R)$ analog für positiv monochrome Rechtecke
- $\chi(f) := \chi(f^{-1}(1) \times f^{-1}(0))$

Definition [kanonische monochrome Rechtecke]

- ► R Rechteck
- $M_{i,b} := \{(x,y) \in R | x_i = b, y_i = 1 b\}$
- i = 0, ..., n; b = 0, 1

Definition [kanonische monochrome Rechtecke]

- R Rechteck
- $M_{i,b} := \{(x,y) \in R | x_i = b, y_i = 1 b\}$
- i = 0, ..., n; b = 0, 1

Bemerkung

- $ightharpoonup M_{i,b}$ sind monochrom.
- $ightharpoonup M_{i,b}$ überdecken R.
- $\chi(R)$ wird nichttrivial durch die Disjunktheit der Partition

vviederiioidiig

viotivation

Kostenmaße

Konvexe Schranken

Lemma [Rychkov 1985]

Für jede boolsche Funktion f und jede monotone boolsche Funktion g gilt:

$$L(f) \geq \chi(f), L_+(g) \geq \chi_+(g)$$

Hierbei ist L(f) die kleinste Anzahl der Blätter einer DeMorgan Formel.

Beweis: Induktion über t = L(f)

Induktions an fang:

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

IVIOLIVALIOII

Generalisierte Kostenmaße

vviedernoiun

iviotivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Induktionsanfang:

 $f(x) = x_i \text{ oder } f(x) = \neg x_i.$

Konvexe

Induktionsanfang:

- $f(x) = x_i \text{ oder } f(x) = \neg x_i.$
- ► $R = f^{-1}(1) \times f^{-1}(0)$ monochrom

Induktionsanfang:

- $f(x) = x_i \text{ oder } f(x) = \neg x_i.$
- $ightharpoonup R = f^{-1}(1) \times f^{-1}(0)$ monochrom
- ▶ $L(f) = 1 \ge 1 = \chi(f)$

Induktionsschritt:

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe

Induktionsschritt:

► Sei *f* eine minimale Formel.

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Generalisierte Gostenmaße

Induktionsschritt:

- ► Sei *f* eine minimale Formel.

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

viedernoiding

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Induktionsschritt:

- ► Sei *f* eine minimale Formel.
- $ightharpoonup f_0, f_1 \text{ sind minimal.}$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

viederiioiung

Motivation

Generalisierte Gostenmaße

Konvexe

Induktionsschritt:

- ► Sei *f* eine minimale Formel.
- $f = f_0 \wedge f_1 \text{ oder } f = f_0 \vee f_1$
- $ightharpoonup f_0, f_1 \text{ sind minimal.}$
- ► $B_0 := \{b \in B | f_0(b) = 0\}.$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

iviotivation

Generalisierte Kostenmaße

Induktionsschritt:

- Sei f eine minimale Formel.
- $f = f_0 \wedge f_1 \text{ oder } f = f_0 \vee f_1$
- $ightharpoonup f_0, f_1 \text{ sind minimal.}$
- ▶ $B_0 := \{b \in B | f_0(b) = 0\}.$
- $ightharpoonup f_0$ separiert $A \times B_0$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

TTTCGCTTTCTGTGT

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe

- ► Sei *f* eine minimale Formel.
- $f = f_0 \wedge f_1 \text{ oder } f = f_0 \vee f_1$
- $ightharpoonup f_0, f_1 \text{ sind minimal.}$
- ▶ $B_0 := \{b \in B | f_0(b) = 0\}.$
- $ightharpoonup f_0$ separiert $A \times B_0$
- ▶ f_1 separiert $A \times (B \setminus B_0)$.

- ► Sei *f* eine minimale Formel.
- $f = f_0 \wedge f_1 \text{ oder } f = f_0 \vee f_1$
- $ightharpoonup f_0, f_1 \text{ sind minimal.}$
- ▶ $B_0 := \{b \in B | f_0(b) = 0\}.$
- f_0 separiert $A \times B_0$
- ▶ f_1 separiert $A \times (B \setminus B_0)$.
- $A \times B = A \times B_0 \cup A \times (B \setminus B_0).$

- Sei f eine minimale Formel.
- $ightharpoonup f = f_0 \wedge f_1 \text{ oder } f = f_0 \vee f_1$
- $ightharpoonup f_0, f_1$ sind minimal.
- \triangleright $B_0 := \{b \in B | f_0(b) = 0\}.$
- $ightharpoonup f_0$ separiert $A \times B_0$
- $ightharpoonup f_1$ separiert $A \times (B \setminus B_0)$.
- \blacktriangleright $A \times B = A \times B_0 \cup A \times (B \setminus B_0).$

Somit

$$\chi(R) \leq \chi(A \times B_0) + \chi(A \times (B \setminus B_0)) \leq L(f_0) + L(f_1) = L(f)$$

- ► Sei *f* eine minimale Formel.
- $f = f_0 \wedge f_1 \text{ oder } f = f_0 \vee f_1$
- $ightharpoonup f_0, f_1 \text{ sind minimal.}$
- $B_0 := \{ b \in B | f_0(b) = 0 \}.$
- f_0 separiert $A \times B_0$
- ▶ f_1 separiert $A \times (B \setminus B_0)$.
- $A \times B = A \times B_0 \cup A \times (B \setminus B_0).$

Somit

$$\chi(R) \leq \chi(A \times B_0) + \chi(A \times (B \setminus B_0)) \leq L(f_0) + L(f_1) = L(f)$$

Die anderen Fälle folgen analog.

Motivation

Kostenmaße

Konvexe Schranken

Definition

Sei R ein Rechteck.

$$A \otimes B := \{(a, b) \in R | a \sim b\}$$

Wobei $a \sim b$, falls a und b sich in genau einem Bit unterscheiden.



Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Wiederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Generalisiert

Konvexe Schranken

Lemma

Ein monochromes Unterrechteck von $A \times B$ der Größe $s \times t$ kann maximal \sqrt{st} Elemente von $A \otimes B$ überdecken.

Sei $S \times T \subset A \times B$ ein Unterrechteck. $S \times T$ monochrom, |S| = s, |T| = t.

Die Monochromie besagt, dass $\exists i: a_i \neq b_i \ \forall (a,b) \in S \times T.$

Falls $(a, b) \in A \otimes B$, dann unterscheiden sich a und b in genau einem Index.

Für die Uberdeckung folgt also

$$\min\{|S|,|T|\} = \min\{s,t\} \le \sqrt{st}$$

.

Generalisiert

Konvexe Schranken

Theorem [Khrapchenko 1971]

Sei f eine boolsche Funktion, die das Rechteck $A \times B$ separiert. Dann gilt:

$$L(f) \geq \frac{|A \otimes B|^2}{|A| \cdot |B|}$$

Beweis:

Sei $S_i \times T_i$ eine Zerlegung von $A \times B$ in r monochrome Rechtecke, $i=1,\ldots,r$ mit $|S_i|=s_i$ und $|T_i|=t_i$. Sei c_i die Anzahl der Elemente aus $A \otimes B$ in $S_i \times T_i$.

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

ledernolung

/lotivation

Generalisierte Kostenmaße

Sei $S_i \times T_i$ eine Zerlegung von $A \times B$ in r monochrome Rechtecke, $i = 1, \ldots, r$ mit $|S_i| = s_i$ und $|T_i| = t_i$. Sei c_i die Anzahl der Elemente aus $A \otimes B$ in $S_i \times T_i$.

Aus dem obigem Lemma folgt: $c_i^2 \leq s_i t_i$.

Da $S_i \times T_i$ eine paarweise disjunkte Zerlegung ist folgt

$$|A \otimes B| = \sum_{i=1}^{r} c_i, \qquad |A \times B| = \sum_{i=1}^{r} s_i t_i$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

ricacinolan

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Sei $S_i \times T_i$ eine Zerlegung von $A \times B$ in r monochrome Rechtecke, i = 1, ..., r mit $|S_i| = s_i$ und $|T_i| = t_i$.

Sei c_i die Anzahl der Elemente aus $A \otimes B$ in $S_i \times T_i$. Aus dem obigem Lemma folgt: $c_i^2 < s_i t_i$.

Da $S_i \times T_i$ eine paarweise disjunkte Zerlegung ist folgt

$$|A \otimes B| = \sum_{i=1}^{r} c_i, \qquad |A \times B| = \sum_{i=1}^{r} s_i t_i$$

Es folgt:

$$|A \otimes B|^2 = (\sum_{i=1}^r c_i)^2 \le r(\sum_{i=1}^r c_i^2) \le r(\sum_{i=1}^r s_i t_i) = r|A \times B|$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

vvicacinolang

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Beweis:

Sei $S_i \times T_i$ eine Zerlegung von $A \times B$ in r monochrome Rechtecke, i = 1, ..., r mit $|S_i| = s_i$ und $|T_i| = t_i$. Sei c_i die Anzahl der Elemente aus $A \otimes B$ in $S_i \times T_i$.

Sei c_i die Anzahl der Elemente aus $A \otimes B$ in $S_i \times I_i$ Aus dem obigem Lemma folgt: $c_i^2 \leq s_i t_i$.

Da $S_i \times T_i$ eine paarweise disjunkte Zerlegung ist folgt

$$|A \otimes B| = \sum_{i=1}^{r} c_i, \qquad |A \times B| = \sum_{i=1}^{r} s_i t_i$$

Es folgt:

$$|A \otimes B|^2 = (\sum_{i=1}^r c_i)^2 \le r(\sum_{i=1}^r c_i^2) \le r(\sum_{i=1}^r s_i t_i) = r|A \times B|$$

$$\Rightarrow L(f) \ge \chi(f) = r \ge \frac{|A \otimes B|^2}{|A \times B|} = \frac{|A \otimes B|^2}{|A| \cdot |B|}$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

ricacinolang

viotivation

Generalisierte Gostenmaße

Mastroston

....

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Theorem

Sei

$$\bigoplus_n := x_1 \oplus \cdots \oplus x_n$$

Dann folgt aus Kharapchenko's Theorem, dass

$$L(\oplus_n) \geq n^2$$

Beweis:

A die Menge aller Vektoren mit ungerader Anzahl an Einsen.

Sei B die Menge aller Vektoren mit gerader Anzahl an Einsen.

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

viederiioidiig

/lotivation

Generalisierte Kostenmaße

Khrapchenko's Theorem

. . . .

viotivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

A die Menge aller Vektoren mit ungerader Anzahl an Einsen.

Sei ${\it B}$ die Menge aller Vektoren mit gerader Anzahl an Einsen.

Dann

$$|A| = 2^{n-1}, |B| = 2^{n-1}, |A \otimes B| = n2^{n-1}$$

Khrapchenko's Theorem

A die Menge aller Vektoren mit ungerader Anzahl an Einsen.

Sei B die Menge aller Vektoren mit gerader Anzahl an Einsen.

Dann

$$|A| = 2^{n-1}, |B| = 2^{n-1}, |A \otimes B| = n2^{n-1}$$

Es folgt

$$L(\oplus_n) \ge \frac{n^2 2^{2(n-1)}}{2^{n-1} 2^{n-1}} = n^2$$

Theorem [Yablonskii 1954]

Sei $n \in \mathbb{N}$ mit n > 2. Dann

$$L(\oplus_n) \leq 3np_n - 2p_n^2 \leq \frac{9}{8}n^2,$$

wobei $p_n = 2^{\lfloor log_2 n \rfloor}$.

Wenn n eine Zweierpotenz ist, dann gilt

$$L(\oplus_n)=n^2$$

Es wird vermutet, dass diese Schranke scharf ist.

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

IVIOLIVALIOII

Generalisierte Kostenmaße

Sei $\lambda(n) := L(\oplus_n)$.

 $n = 2^m + k, 0 \le k \le 2^m$.

Zudem sei $m := \lfloor \log_2 n \rfloor$, so dass

Khrapchenko's Theorem

iederholung/

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

4 D > 4 D > 4 E > 4 E > E 999

Khrapchenko's Theorem

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Sei $\lambda(n) := L(\oplus_n)$.

Zudem sei $m := \lfloor \log_2 n \rfloor$, so dass $n = 2^m + k, 0 \le k \le 2^m$.

Zu zeigen: $\lambda(n) \le 2^{2m} + 3k2^m = 3np_n - 2p_n^2$.

.

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Sei $\lambda(n) := L(\oplus_n)$.

Zudem sei $m := \lfloor \log_2 n \rfloor$, so dass $n = 2^m + k$, $0 \le k \le 2^m$.

Zu zeigen: $\lambda(n) \le 2^{2m} + 3k2^m = 3np_n - 2p_n^2$.

Beweis durch Induktion über $n = 2^m + k$.

Induktionsanfang: $n = 1 = 2^0 + 0$:

Sei $\lambda(n) := L(\oplus_n)$.

Zudem sei $m := \lfloor \log_2 n \rfloor$, so dass $n = 2^m + k$, $0 \le k \le 2^m$.

Zu zeigen: $\lambda(n) \le 2^{2m} + 3k2^m = 3np_n - 2p_n^2$.

Beweis durch Induktion über $n = 2^m + k$.

Induktionsanfang: $n = 1 = 2^0 + 0$:

$$2^{2\cdot 0} + 3\cdot 0\cdot 2^0 = 1 = \lambda(1)$$

und analog für 2.

Hierfür nutzen wir, dass für Funktionen g, h gilt, dass

$$f = g \oplus h \Leftrightarrow f = (g \wedge \neg h) \vee (\neg g \wedge h)$$

Somit muss gelten, dass

$$L(f) \le 2L(g) + 2L(h)$$

Somit erhalten wir

$$\lambda(n) \leq 2(\lambda(\lfloor n/2\rfloor) + \lambda(\lceil n/2\rceil)) = 3np_n - 2p_n^2 \leq \frac{9}{8}n^2$$

viedernolung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Resultat

Nach den beiden obigen Lemmas folgt:

$$n^2 \leq L(\oplus_n) \leq \frac{9}{8}n^2$$

Für $n = 2^k$ gilt:

$$n^2 = L(\oplus_n)$$

iviotivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Theorem

$$L(Th_k^n) \geq k(n-k+1)$$

Beweis:

A sei die Menge aller Vektoren mit genau k Einsen.

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

.......

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

A sei die Menge aller Vektoren mit genau k Einsen.

B sei die Menge aller Vektoren mit genau k-1 Einsen.

Khrapchenko's Theorem

/lotivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

4□ > 4□ > 4□ > 4□ > 4□ > 4□

A sei die Menge aller Vektoren mit genau k Einsen.

B sei die Menge aller Vektoren mit genau k-1 Einsen.

Es folgt:

$$|A \otimes B| = k|A| = (n-k+1)|B|$$

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Khrapchenko's Theorem

A sei die Menge aller Vektoren mit genau k Einsen.

B sei die Menge aller Vektoren mit genau k-1 Einsen.

Es folgt:

$$|A\otimes B|=k|A|=(n-k+1)|B|$$

Somit

$$L(Th_k^n) \geq \frac{(n-k+1)|A|\cdot k|B|}{|A|\cdot |B|} = k(n-k+1)$$

Ende Teil 1, Teil 2 nächste Woche

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

lederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Wiederholung

iviotivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Definition [kombinatorisches Rechteck]

- $ightharpoonup R = A \times B$, $A, B \subset \{0,1\}^n$ disjunkt
- $ightharpoonup S \subset R$ Unterrechteck, falls S ebenfalls ein Rechteck ist

Definition [Monochrom]

Ein Rechteck $R = A \times B$ heißt monochrom, wenn ein Index i existiert, so dass

 $a_i \neq b_i$ für alle Kanten $(a, b) \in R$

Analog ist R positiv monochrom, wenn

$$a_i = 1, \ b_i = 0$$
 für alle Kanten $(a, b) \in R$

Figure: (positiv) monochromes Rechteck

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Wiederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Definition [Partitionszahl]

- ▶ R Rechteck, f boolsche Funktion
- $\triangleright \chi(R)$ Partitionszahl
- Größe der kleinsten Partition in disjunkte monochrome Rechtecke
- $\triangleright \chi_{+}(R)$ analog für positiv monochrome Rechtecke
- $\lambda(f) := \chi(f^{-1}(1) \times f^{-1}(0))$

Motivation

Generalisiert

Konvexe Schranken

Definition [Tensoroperator]

Sei R ein Rechteck.

$$A \otimes B := \{(a, b) \in R | a \sim b\}$$

Wobei $a \sim b$, falls a und b sich in genau einem Bit unterscheiden.

Figure: Beispiel Tensoroperator

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Wiederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Wiederholung

Motivation

Kostenmaße

Konvexe Schranken

Theorem [Khrapchenko 1971]

Sei f eine boolsche Funktion, die das Rechteck $A \times B$ separiert. Dann gilt:

$$L(f) \ge \frac{|A \otimes B|^2}{|A| \cdot |B|} \in O(n^2)$$

Forschung seit 1971

Elias Koutsoupias: Improvements on Khrapchenko's theorem (1993)

"[...] we know of no Boolean function where our method improves upon Kharapchenko's theorem by a factor *larger than two*, when *A*, *B* are chosen appropriately"

Somit $O(n^2)!$



Quelle: cs.ox.ac.uk

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

heorem

/iederholung

Motivation

eneralisierte Iostenmaße

Weitere Forschung seit 1971

S. Laplante, T. Lee, M. Szegedy: The Quantum Adversary Method and Classical Formula Size Lower Bounds (2006)

Zu einem Optimierungsansatz von Karchmer (1995):

"They show that this bound is larger than the bound given by Kharapchenko's method, but cannot prove lower bounds larger than n^2 "

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Theorem

Wiederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe

Weitere Forschung seit 1971

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

inführung und Jefinitionen

Khrapchenko's Theorem

Wiederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe

S. Laplante, T. Lee, M. Szegedy: The Quantum Adversary Method and Classical Formula Size Lower Bounds (2006)

Zu einem Optimierungsansatz von Karchmer (1995):

"They show that this bound is larger than the bound given by Kharapchenko's method, but cannot prove lower bounds larger than n^2 "

Wieso ist die n^2 Schranke so schwierig zu brechen?

Definition Komplexitätsmaß

Sei \mathcal{F}_n die Menge aller boolschen Funktionen der Form

$$f: \{0,1\}^n \to \{0,1\}$$

Eine Funktion $\nu: \mathcal{F}_n \to \mathbb{R}$ heisst formles Komplexitätsmaß, wenn

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

vviedernoiung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Definition Komplexitätsmaß

Sei \mathcal{F}_n die Menge aller boolschen Funktionen der Form

$$f: \{0,1\}^n \to \{0,1\}$$

Eine Funktion $\nu: \mathcal{F}_n \to \mathbb{R}$ heisst formles Komplexitätsmaß, wenn

(a) Das Maß jeden Literals ≤ 1 ist (Normalisierung)

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Wiederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Definition Komplexitätsmaß

Sei \mathcal{F}_n die Menge aller boolschen Funktionen der Form

$$f: \{0,1\}^n \to \{0,1\}$$

Eine Funktion $\nu: \mathcal{F}_n \to \mathbb{R}$ heisst formles Komplexitätsmaß, wenn

- (a) Das Maß jeden Literals ≤ 1 ist (Normalisierung)
- (b) Fuer alle $g, h \in \mathcal{F}_n$ gilt, dass

$$\nu(\mathsf{g}\vee\mathsf{h})\leq\nu(\mathsf{g})+\nu(\mathsf{h})$$

(Subadditivität)

Subadditives Rechtecksmaß

 $\mathcal{R}(S)$: Menge aller Unterrechtecke von S.

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Subadditives Rechtecksmaß

 $\mathcal{R}(S)$: Menge aller Unterrechtecke von S.

 $\mu:\mathcal{R}(\mathcal{S})
ightarrow\mathbb{R}$ (stark) subadditives Rechtecksmaß, wenn

- (i) (Normalisierung) $\mu(M) \leq 1$, M monochrom
- (ii) (Subadditivität) Für disjunkte Partition $R = R_1 \cup \cdots \cup R_m$

$$\mu(R) \leq \sum_{i=1}^{m} \mu(R_i)$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Theorem

Wiederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Subadditives Rechtecksmaß

 $\mathcal{R}(S)$: Menge aller Unterrechtecke von S.

 $\mu:\mathcal{R}(\mathcal{S})
ightarrow \mathbb{R}$ (stark) subadditives Rechtecksmaß, wenn

- (i) (Normalisierung) $\mu(M) \leq 1$, M monochrom
- (ii) (Subadditivität) Für disjunkte Partition $R = R_1 \cup \cdots \cup R_m$

$$\mu(R) \leq \sum_{i=1}^{m} \mu(R_i)$$

- **Subadditivität**: m = 2
- ► Starke Subadditivität: *m* beliebig

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Theorem

Wiederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Chrapchenko's Theorem

Markey

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe

Gebrochene Partitionen

Seien

- R ein Rechteck
- $ightharpoonup R_1, \ldots, R_m$ dessen Unterrechtecke mit
- ▶ Gewichten $r_1, \ldots, r_m \in [0, 1]$

Gebrochene Partitionen

Seien

- ▶ R ein Rechteck
- $ightharpoonup R_1, \ldots, R_m$ dessen Unterrechtecke mit
- ▶ Gewichten $r_1, \ldots, r_m \in [0, 1]$

 R_1, \ldots, R_m bilden eine gebrochene Partition, wenn für alle Kanten e

$$\sum_{i:e\in R_i} r_i = 1$$

gilt.

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

vviedernoiuni

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Konvexität

Sei μ stark subadditives Rechtecksmaß.

Konvexität

Sei μ stark subadditives Rechtecksmaß.

 μ ist *konvex*, wenn für beliebige gebrochene Partitionen $S = \sum_{i=1}^m r_i R_i$

$$\mu(S) \leq \sum_{i=1}^{m} r_i \mu(R_i)$$

gilt.

Überblick Maße

► Subadditiv:

$$\mu(R) \leq \mu(R_1) + \mu(R_2)$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe

Überblick Maße

Subadditiv:

$$\mu(R) \leq \mu(R_1) + \mu(R_2)$$

Stark Subadditiv:

$$\mu(R) \leq \sum_{i=1}^{m} \mu(R_i)$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

heorem

Generalisierte Kostenmaße

Uberblick Maße

Subadditiv:

$$\mu(R) \le \mu(R_1) + \mu(R_2)$$

Stark Subadditiv:

$$\mu(R) \leq \sum_{i=1}^{m} \mu(R_i)$$

Konvex:

$$\mu(R) \leq \sum_{i=1}^{m} r_i \mu(R_i)$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Gebrochene Partitionsnummer

Die gebrochene Partitionsnummer ist das Minimum

$$\pi(S) := \min \sum_{i=1}^t r_i$$

über alle **monochromen** gebrochenen Partitionen R_1, \ldots, R_t und Gewichte r_1, \ldots, r_t .

Generalisierte

Kostenmaße

Konvexe Schranken

Gebrochene Partitionsnummer

Die gebrochene Partitionsnummer ist das Minimum

$$\pi(S) := \min \sum_{i=1}^t r_i$$

über alle **monochromen** gebrochenen Partitionen R_1, \ldots, R_t und Gewichte r_1, \ldots, r_t . Hierbei handelt es sich um die gewichtete Version von $\chi(S)$

Lemma subadditive Rechtecksmaße

 $\chi(R)$ ist das größte stark subadditive Rechtecksmaß, d.h.

- \triangleright $\chi(R)$ ist stark subadditiv
- \blacktriangleright $\mu(R) \leq \chi(R)$

für alle Rechtecke R und stark subadditiven Rechtecksmaßen μ .

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

· · · · cac · · · · o · a · · _b

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Lemma subadditive Rechtecksmaße

 $\chi(R)$ ist das größte stark subadditive Rechtecksmaß, d.h.

- $\blacktriangleright \chi(R)$ ist stark subadditiv
- \blacktriangleright $\mu(R) \leq \chi(R)$

für alle Rechtecke R und stark subadditiven Rechtecksmaßen μ .

Lemma konvexe Rechtecksmaße

 $\pi(R)$ ist das größte konvexe Rechtecksmaß, d.h.

- \blacktriangleright $\pi(R)$ ist konvex
- \blacktriangleright $\mu(R) \leq \pi(R)$

für alle Rechtecke R und konvexe Rechtecksmaßen μ .

Beweis konvexe Rechtecksmaße

Zu zeigen: π ist konvex.

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Perlen der theoretischen Informatik

Zu zeigen: π ist konvex. Seien

- ► $S = \sum_{i} r_{i} R_{j}$ eine gebrochene Partition
- $ightharpoonup R_j = \sum_i s_{ij} M_{ij}$ gebrochene Partitionen für alle j, so dass
 - M_{ii} monochrom
 - \blacktriangleright $\pi(R_i) = \sum_i s_{ii}$ (sprich minimal)

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Generalisierte Kostenmaße

Zu zeigen: π ist konvex. Seien

- $S = \sum_j |r_j| R_j$ eine gebrochene Partition
- $R_j = \sum_i s_{ij} M_{ij}$ gebrochene Partitionen für alle j, so dass
 - ► M_{ij} monochrom
 - $ightharpoonup \pi(R_j) = \sum_i s_{ij}$ (sprich minimal)

Dies kann man umformen zu

$$S = \sum_{ij} |r_j| s_{ij} M_{ij}$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

inführung und Definitionen

Theorem

Generalisierte Kostenmaße

Zu zeigen: π ist konvex. Seien

- $ightharpoonup S = \sum_{i} r_{i} R_{j}$ eine gebrochene Partition
- ► $R_j = \sum_i s_{ij} M_{ij}$ gebrochene Partitionen für alle j, so dass
 - ► M_{ii} monochrom
 - $ightharpoonup \pi(R_j) = \sum_i s_{ij} \text{ (sprich minimal)}$

Dies kann man umformen zu

$$S = \sum_{ii} r_j s_{ij} M_{ij}$$

Da π das Minimum zurückgibt, gilt

$$\pi(S) \leq \sum_{ij} r_j s_{ij} = \sum_j r_j \pi(R_j)$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Theorem

Generalisierte Kostenmaße

Beweis konvexe Rechtecksmaße 2

Sei nun μ ein beliebiges Konvexitätsmaß. Dann gilt

$$\mu(S) \leq \sum_i r_i \mu(M_i)$$
 Konvexität $\leq \sum_i r_i$ Normalität $= \pi(S)$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

.

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Theorem

.

Generalisierte

Konvexe Schranken

[Hrubes, Jukna, Kulikov, Pudlak 2010]

Sei μ ein Konvexitätsmaß, dann gilt

$$\mu(S) \leq \frac{9}{8}(n^2 + n)$$

für jedes *n*-dimensionales Rechteck *S*

Definition zyklische Gruppe

Sei $\mathbb{Z}_2=(\{0,1\},+,\cdot)$ der zyklische Körper vom Grad 2.

- + ist die Addition modulo 2
- ▶ · ist ∧

Definition zyklische Gruppe

Sei $\mathbb{Z}_2 = (\{0,1\},+,\cdot)$ der zyklische Körper vom Grad 2.

- + ist die Addition modulo 2
- → ist ∧

Satz 1

Jeder Vektor $v \in \mathbb{Z}_2^n \setminus \{0\}$ ist genau zu der Hälfte aller Vektoren aus $\{0,1\}^n$ orthogonal.

Konvexe Schranken

Seien

- \triangleright $v, w \in \{0,1\}^n$ beliebig
- s Anzahl der Nullen in v
- r = n s Anzahl der Einsen in v

- \triangleright $v, w \in \{0, 1\}^n$ beliebig
- s Anzahl der Nullen in v
- ightharpoonup r = n s Anzahl der Einsen in v

Orthogonalität ist definiert als

$$\langle v, w \rangle := \sum_{i=1}^n v_i w_i = 0$$

Lars Quentin und Lukas Niegsch

- \triangleright $v, w \in \{0,1\}^n$ beliebig
- s Anzahl der Nullen in v
- ightharpoonup r = n s Anzahl der Einsen in v

Orthogonalität ist definiert als

$$\langle v, w \rangle := \sum_{i=1}^n v_i w_i = 0$$

Wir haben

- ightharpoonup s Freiheitsgerade, da $0 \cdot w_i = 0$
- ▶ r-1 Freiheitsgerade, da $\forall k : 2k \mod 2 = 0$

- \triangleright $v, w \in \{0,1\}^n$ beliebig
- s Anzahl der Nullen in v
- ightharpoonup r = n s Anzahl der Einsen in v

Orthogonalität ist definiert als

$$\langle v, w \rangle := \sum_{i=1}^{n} v_i w_i = 0$$

Wir haben

- ightharpoonup s Freiheitsgerade, da $0 \cdot w_i = 0$
- ▶ r-1 Freiheitsgerade, da $\forall k : 2k \mod 2 = 0$

Somit

$$2^s \cdot 2^{r-1} = 2^{s+r-1} = 2^{n-1}$$

orthogonale Vektoren



Definition Paritätsrechtecke

Sei
$$I \subseteq [n] := \{1, ..., n\}.$$

Dann sind die I-Paritätsrechtecke definiert als

$$S_I := \{x \in \{0,1\}^n : \bigoplus_{i \in I} x_i = 0\} \times \{y \in \{0,1\}^n : \bigoplus_{i \in I} y_i = 1\}$$

$$T_I = \{(y,x) : (x,y) \in S_I\}$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Viederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Satz 2

Jede Kante $(x, y) \in \{0, 1\}^n \times \{0, 1\}^n$, $x \neq y$ gehört zu 2^{n-1} Paritätsrechtecken.

Khrapchenko's Theorem

Viederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Satz 2

Jede Kante $(x,y) \in \{0,1\}^n \times \{0,1\}^n$, $x \neq y$ gehört zu 2^{n-1} Paritätsrechtecken.

Beweisskizze

▶ Sei $I \subseteq [n]$, $v_I \in \{0,1\}^n$ charakteristischer Vektor

Viederholung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Satz 2

Jede Kante $(x,y) \in \{0,1\}^n \times \{0,1\}^n$, $x \neq y$ gehört zu 2^{n-1} Paritätsrechtecken.

Beweisskizze

- ▶ Sei $I \subseteq [n]$, $v_I \in \{0,1\}^n$ charakteristischer Vektor
- ▶ $x \oplus y$ nicht orthogonal zu 2^{n-1} Vektoren (Satz 1)

Satz 2

Jede Kante $(x, y) \in \{0, 1\}^n \times \{0, 1\}^n$, $x \neq y$ gehört zu 2^{n-1} Paritätsrechtecken

Beweisskizze

- ▶ Sei $I \subseteq [n], v_I \in \{0,1\}^n$ charakteristischer Vektor
- \triangleright $x \oplus y$ nicht orthogonal zu 2^{n-1} Vektoren (Satz 1)
- Diese kann man als v_i interpretieren

Satz 2

Jede Kante $(x,y) \in \{0,1\}^n \times \{0,1\}^n$, $x \neq y$ gehört zu 2^{n-1} Paritätsrechtecken.

Beweisskizze

- ▶ Sei $I \subseteq [n]$, $v_I \in \{0,1\}^n$ charakteristischer Vektor
- ▶ $x \oplus y$ nicht orthogonal zu 2^{n-1} Vektoren (Satz 1)
- ightharpoonup Diese kann man als v_l interpretieren
- \triangleright (x, y) in 2^{n-1} Paritätsrechtecken

$$\mu(S_I) \leq \frac{9}{8}|I|^2$$

sowie

$$\mu(T_I) \leq \frac{9}{8}|I|^2$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Chrapchenko's Theorem

.

Conoralisiort

$$\mu(S_I) \leq \frac{9}{8}|I|^2$$

sowie

$$\mu(T_I) \leq \frac{9}{8}|I|^2$$

Folgerung aus

Theorem [Yablonskii 1954]

Sei $n \in \mathbb{N}$ mit $n \ge 2$. Dann

$$L(\oplus_n) \leq 3np_n - 2p_n^2 \leq \frac{9}{8}n^2,$$

wobei $p_n = 2^{\lfloor log_2 n \rfloor}$.

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

heorem

.

Conoralisiont

Kostenmaße

Zu Zeigen:

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Theorem

.

Generalisierte

Konvexe Schranken

[Hrubes, Jukna, Kulikov, Pudlak 2010]

Sei μ ein Konvexitätsmaß, dann gilt

$$\mu(S) \leq \frac{9}{8}(n^2 + n)$$

für jedes *n*-dimensionales Rechteck *S*

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

Seien

▶ *S* ein *n*-dimensionales Rechteck, $I \subseteq [n]$, |I| = i

Konvexe

Schranken

Seien

- ▶ S ein n-dimensionales Rechteck, $I \subseteq [n], |I| = i$
- μ Konvexitätsmaß

Seien

- ▶ *S* ein *n*-dimensionales Rechteck, $I \subseteq [n]$, |I| = i
- μ Konvexitätsmaß
- $ightharpoonup \mathcal{R}(S)$ die Multimenge aller Paritätsrechtecke bzgl S und I, sprich

 $(S_I \cup T_I) \cap S$

- ▶ *S* ein *n*-dimensionales Rechteck, $I \subseteq [n]$, |I| = i
- μ Konvexitätsmaß
- $ightharpoonup \mathcal{R}(S)$ die Multimenge aller Paritätsrechtecke bzgl S und I, sprich

$$(S_I \cup T_I) \cap S$$

Dann

▶ Jede Kante in S gehört zu 2^{n-1} Elementen in $\mathcal{R}(S)$

Seien

- ▶ *S* ein *n*-dimensionales Rechteck, $I \subseteq [n]$, |I| = i
- μ Konvexitätsmaß
- $ightharpoonup \mathcal{R}(S)$ die Multimenge aller Paritätsrechtecke bzgl S und I, sprich

$$(S_I \cup T_I) \cap S$$

Dann

▶ Jede Kante in S gehört zu 2^{n-1} Elementen in $\mathcal{R}(S)$

Satz 2

Jede Kante $(x, y) \in \{0, 1\}^n \times \{0, 1\}^n$, $x \neq y$ gehört zu 2^{n-1} Paritätsrechtecken.

$$r_R = \frac{1}{2^{n-1}}$$

für jedes Rechteck $R \in \mathcal{R}(S)$, da

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Fheorem

rvicaciiioiaii

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

$$r_R = \frac{1}{2^{n-1}}$$

für jedes Rechteck $R \in \mathcal{R}(S)$, da

Gebrochene Partitionen

 R_1, \ldots, R_m bilden eine gebrochene Partition, wenn für alle Kanten e

$$\sum_{i:e\in R_i} r_i = 1$$

gilt.

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

inführung und Definitionen

Chrapchenko's Theorem

Generalisierte Kostenmaße

$$r_R = \frac{1}{2^{n-1}}$$

für jedes Rechteck $R \in \mathcal{R}(S)$, da

Zudem wissen wir, dass

$$\mu(R) \leq \frac{9}{8}i^2$$

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Chrapchenko's Theorem

vviedernoiung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

$$\mu(S) \underbrace{\leq}_{\mathsf{konvex}} \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} r_R \mu(R) = \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} \mu(R)$$

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Viederiioidii

Vlotivation

Generalisierte Kostenmaße

$$\mu(S) \le \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} r_R \mu(R) = \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} \mu(R)$$

$$= \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^{n} \sum_{\substack{R \in \mathcal{R}(S) \ |R| = i}} \mu(R)$$

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

C 15.5

Khrapchenko's Theorem

vviedernoiding

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

$$\mu(S) \le \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} r_R \mu(R) = \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} \mu(R)$$

$$= \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^{n} \sum_{\substack{R \in \mathcal{R}(S) \\ |R| = i}} \mu(R)$$

$$\le \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^{n} 2 \binom{n}{i} \frac{9}{8} i^2$$

wobei

$$|I| = I$$

$$\mu(R) \le \frac{9}{8}i^2 \text{ (Satz 3)}$$

 \triangleright 2, da S_I und T_I



$$\mu(S) \leq \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} r_R \mu(R) = \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} \mu(R)$$

$$= \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^n \sum_{\substack{R \in \mathcal{R}(S) \\ |R| = i}} \mu(R)$$

$$\leq \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^n 2\binom{n}{i} \frac{9}{8} i^2 = \frac{1}{2^{n-2}} \frac{9}{8} \sum_{i=1}^n \binom{n}{i} i^2$$

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

Motivation

Kostenmaße

$$\mu(S) \leq \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} r_R \mu(R) = \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} \mu(R)$$

$$= \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^n \sum_{\substack{R \in \mathcal{R}(S) \\ |R| = i}} \mu(R)$$

$$\leq \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^n 2\binom{n}{i} \frac{9}{8} i^2 = \frac{1}{2^{n-2}} \frac{9}{8} \sum_{i=1}^n \binom{n}{i} i^2$$

$$= \dots$$

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Khrapchenko's Theorem

Generalisierte

$$\mu(S) \leq \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} r_R \mu(R) = \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} \mu(R)$$

$$= \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^n \sum_{\substack{R \in \mathcal{R}(S) \\ |R| = i}} \mu(R)$$

$$\leq \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^n 2 \binom{n}{i} \frac{9}{8} i^2 = \frac{1}{2^{n-2}} \frac{9}{8} \sum_{i=1}^n \binom{n}{i} i^2$$

$$= \dots$$

$$= \frac{1}{2^{n-2}} \frac{9}{8} (n^2 + n) 2^{n-2}$$

Khrapchenko's Theorem

WIOCIVACIOII

$$\mu(S) \leq \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} r_R \mu(R) = \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{R \in \mathcal{R}(S)} \mu(R)$$

$$= \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^n \sum_{\substack{R \in \mathcal{R}(S) \\ |R| = i}} \mu(R)$$

$$\leq \frac{1}{2^{n-1}} \sum_{i=1}^n 2\binom{n}{i} \frac{9}{8} i^2 = \frac{1}{2^{n-2}} \frac{9}{8} \sum_{i=1}^n \binom{n}{i} i^2$$

$$= \dots$$

$$= \frac{1}{2^{n-2}} \frac{9}{8} (n^2 + n) 2^{n-2}$$

$$= \frac{9}{8} (n^2 + n)$$

Zusammenfassend:

brechen

► Konvexe Maße können nicht die $O(n^2)$ Schranke

Perlen der theoretischen Informatik

Lars Quentin und Lukas Niegsch

Einführung und Definitionen

Khrapchenko's Theorem

vviedernoiung

Motivation

Generalisierte Kostenmaße

Konvexe Schranken

4□ ► 4□ ► 4 = ► 4 = ► 9 < 0</p>

► Konvexe Maße können nicht die $O(n^2)$ Schranke brechen

[Hrubes, Jukna, Kulikov, Pudlak 2010]

Sei μ ein Konvexitätsmaß, dann gilt

$$\mu(S) \leq \frac{9}{8}(n^2 + n)$$

für jedes *n*-dimensionales Rechteck *S*

[Hrubes, Jukna, Kulikov, Pudlak 2010]

Sei μ ein Konvexitätsmaß, dann gilt

$$\mu(S) \leq \frac{9}{8}(n^2 + n)$$

für jedes *n*-dimensionales Rechteck *S*

Danke für alle tollen Vorträge

Vielen Dank für eure Aufmerksamkeit

Quellen

- Boolean Function Complexity Advances and Frontiers
 - Stasys Jukna 2012 doi.org/10.1007/978-3-642-24508-4
- On convex complexity measures
 - Pavel Hrubeš, Stasys Jukna, Alexander Kulikov, Pavel Pudlák 2010 doi.org/10.1016/j.tcs.2010.02.004
- ▶ Bild zum 3D Würfel
 - https://www.mathelike.de/images/stories/ B2014BA_PT_B_G_2/B2014BA_PT_B_G_2_a_01. png

Quellen

- Improvements on Khrapchenko's theorem
 - ► Elias Koutsoupias Theoretical Computer Science. Vol. 116, 1993
- ► The Quantum Adversary Method and Classical Formula Size Lower Bounds
 - Sophie Laplante, Troy Lee, Mario Szegedy Computational Complexity 15, 2006

Theorem [Yablonskii 1954]

Sei $n \in \mathbb{N}$ mit n > 2. Dann

$$L(\oplus_n) \leq 3np_n - 2p_n^2 \leq \frac{9}{8}n^2,$$

 $\mu(S_I) \leq \frac{9}{8}|I|^2$ sowie $\mu(T_I) \leq \frac{9}{8}|I|^2$

Sei μ ein Rechtecksmaß. Dann gilt für alle $I \subseteq [n]$

wobei $p_n = 2^{\lfloor log_2 n \rfloor}$.

Lemma [Rychkov 1985]

Für jede boolsche Funktion f und jede monotone boolsche Funktion g gilt:

$$L(f) > \chi(f), L_{+}(g) > \chi_{+}(g) \geq 1$$