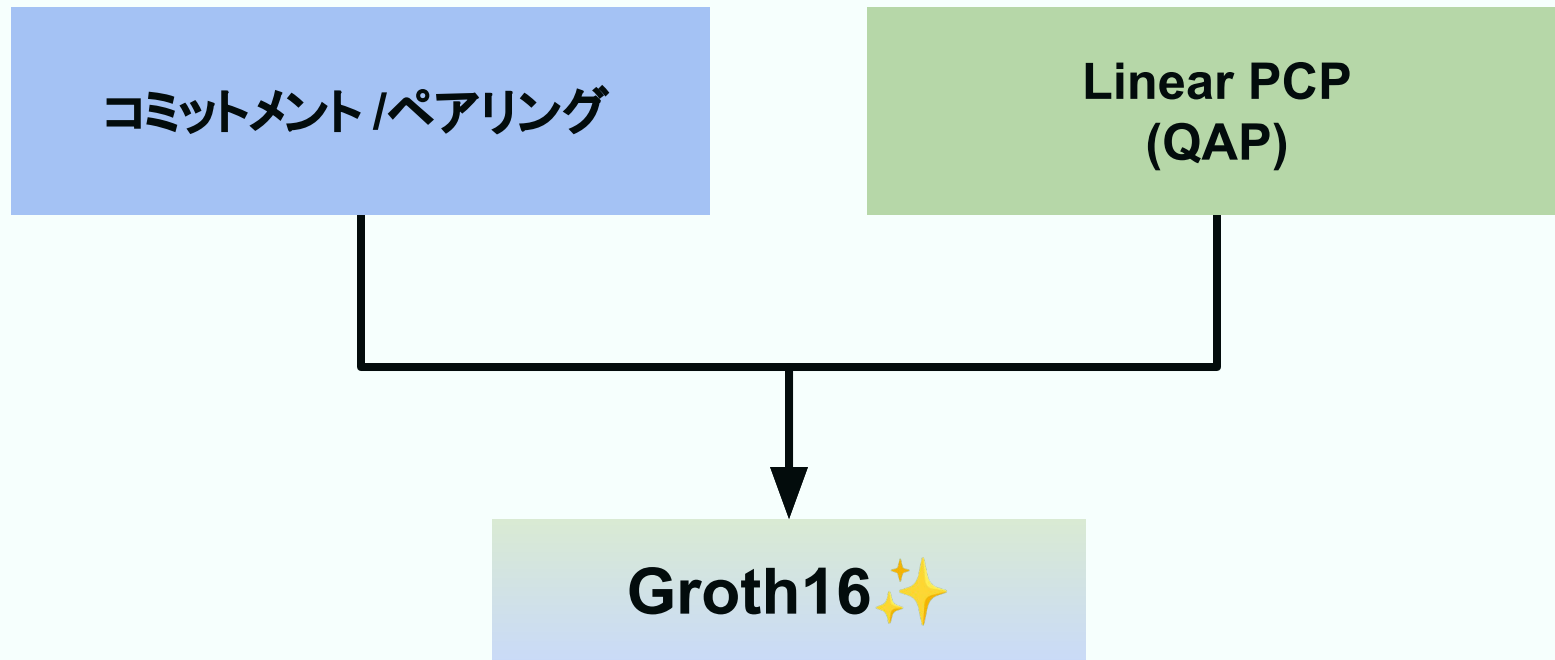


Core Program Week 2

***Groth16***



# Groth16の構成



# SNARKの種類

| 暗号プリミティブ | セットアップ      | スキーム                                      |
|----------|-------------|---|
| ペアリング    | Trusted     | Plonk, IP,<br><b>Linear PCP (Groth16)</b> |
| 離散対数     | Transparent | Bulletproofs, Dory, Dark,<br>Hyrax, Halo2 |
| ハッシュ     | Transparent | STARK, Aurora, Fractal,<br>Virgo, Plonky3 |

# Linear PCPベースSNARKの特徴

✓ 短くて回路長に依存しない証明サイズ (100~200B)

✓ 高速な検証

✗ 線形の証明時間 (FFT)

✗ 回路ごとの Trusted Setup

# Linear PCPの歴史

PCPが重くて非実用的 ...

$O(n^2)$ の証明時間に！

**Kilian'92**

PCPとマークルツリー

**Micali'00**

Fiat-Shamir変換を適用

**IKO'07**

Linear PCPと準同型暗号

**Groth'10**

Linear PCPとペアリング

**Lipmaa'12**

gpサイズを削減

**GGPR'13**

QSP/QAP

$O(n \log n)$ の証明時間に！



SBVBPW13, PGHR13, BCGTV13, BFRSBW13, BCTV14a, BCTV14b, BCGGMTV14,  
Groth16, SMBW12, SVPBBW12, BCIOP13, ...

# 目次

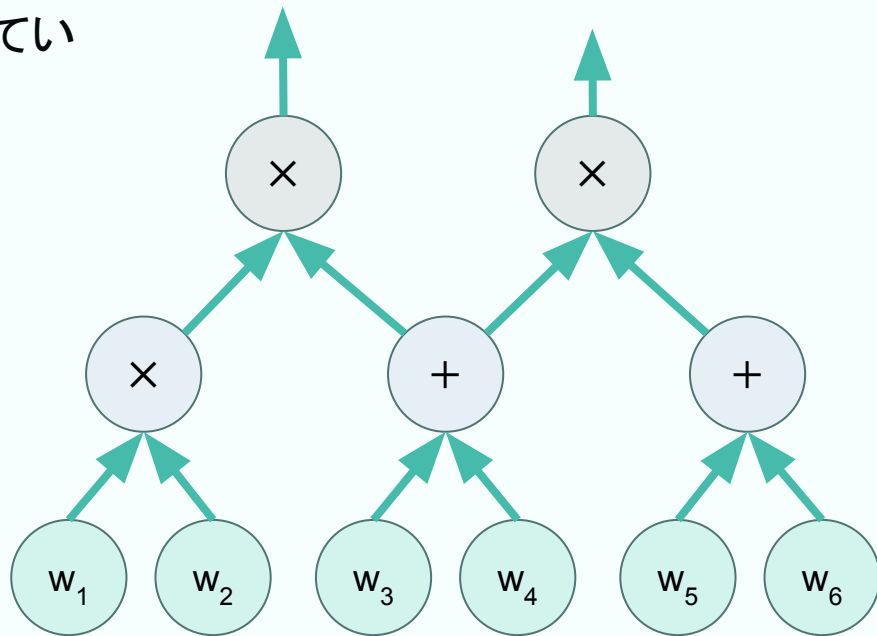
- Quadratic Arithmetic Program (QAP)
- Linear PCP
- Linear PCPによるSNARK
- Groth16

# Quadratic Arithmetic Program (QAP)



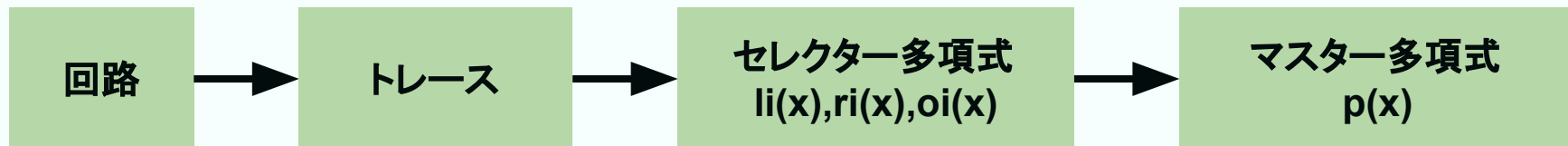
# おさらい：回路充足性の SNARK

- 算術回路  $C(x, w) = y$
- 証明者は「 $C(x, w) = y$ を満たす $w$ を知っている」ことを主張

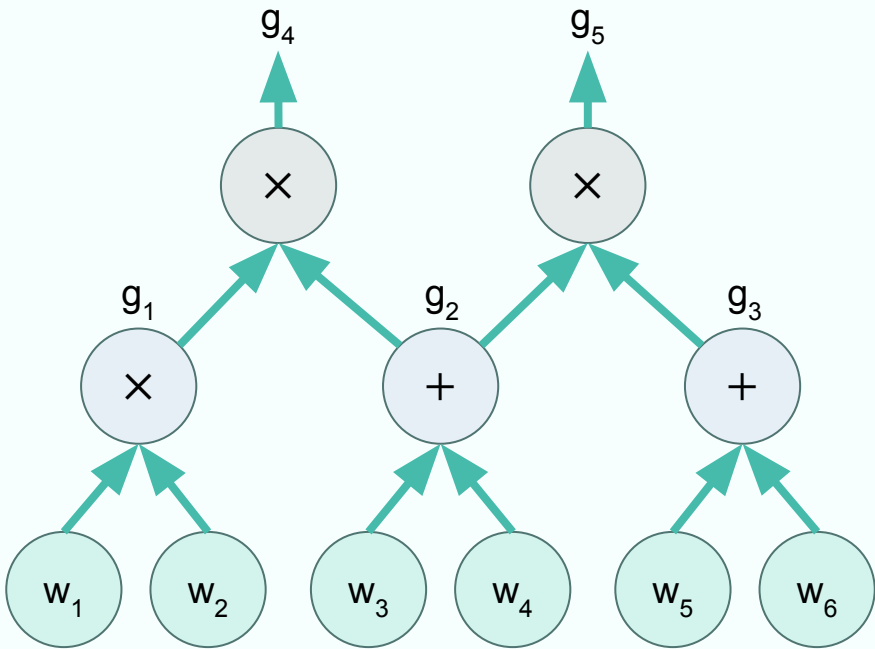




# QAPの流れ



# 回路Cのトレース



**Interactive Proof**  
全てのゲートの値

|       |
|-------|
| $w_1$ |
| $w_2$ |
| $w_3$ |
| $w_4$ |
| $w_5$ |
| $w_6$ |
| $g_1$ |
| $g_2$ |
| $g_3$ |
| $g_4$ |
| $g_5$ |

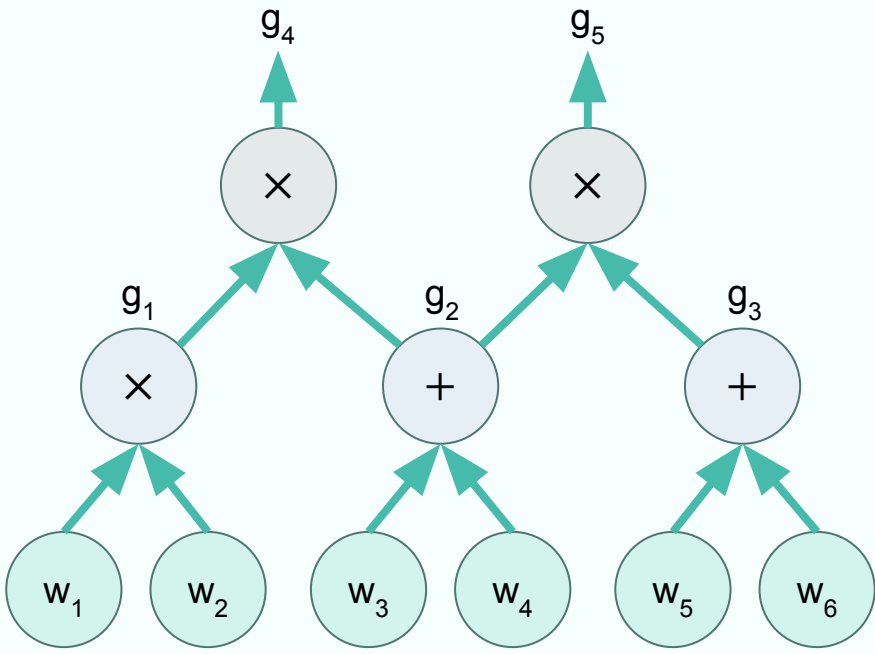
**Plonk**  
Left input, right input, output

|       |       |       |
|-------|-------|-------|
| $w_1$ | $w_2$ | $g_1$ |
| $w_3$ | $w_4$ | $g_2$ |
| $w_5$ | $w_6$ | $g_3$ |
| $g_1$ | $g_2$ | $g_4$ |
| $g_2$ | $g_3$ | $g_5$ |

**QAP**  
Input, 乗算ゲートの output

|   |
|---|
| ? |
| ? |
| ? |
| ? |
| ? |
| ? |
| ? |
| ? |
| ? |

# 回路Cのトレース



**Interactive Proof**  
全てのゲートの値

|       |
|-------|
| $w_1$ |
| $w_2$ |
| $w_3$ |
| $w_4$ |
| $w_5$ |
| $w_6$ |
| $g_1$ |
| $g_2$ |
| $g_3$ |
| $g_4$ |
| $g_5$ |

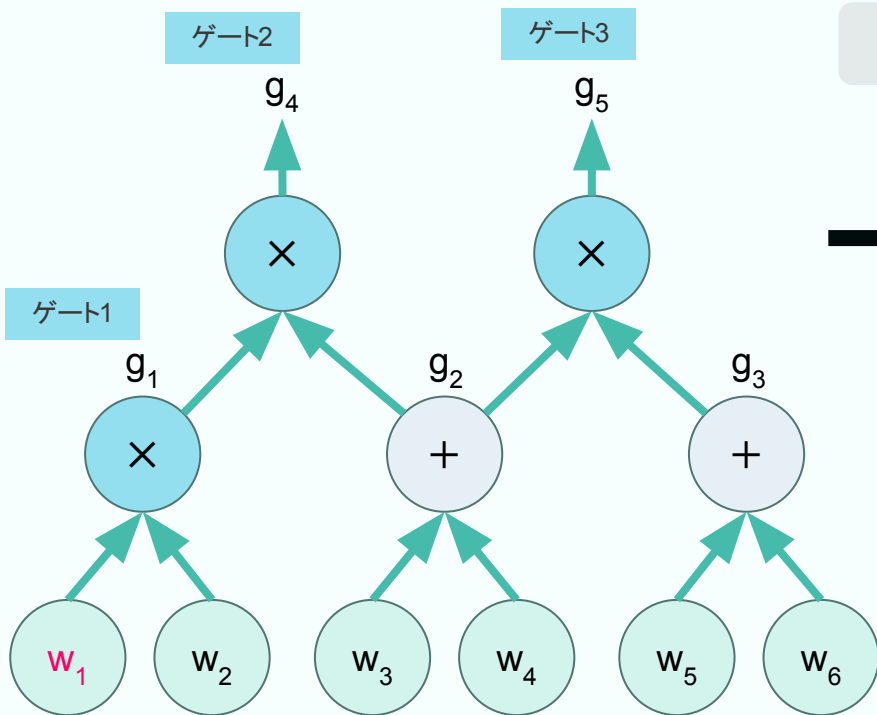
**Plonk**  
Left input, right input, output

|       |       |       |
|-------|-------|-------|
| $w_1$ | $w_2$ | $g_1$ |
| $w_3$ | $w_4$ | $g_2$ |
| $w_5$ | $w_6$ | $g_3$ |
| $g_1$ | $g_2$ | $g_4$ |
| $g_2$ | $g_3$ | $g_5$ |

**QAP**  
Input, 乗算ゲートの output

|       |
|-------|
| $w_1$ |
| $w_2$ |
| $w_3$ |
| $w_4$ |
| $w_5$ |
| $w_6$ |
| $g_1$ |
| $g_4$ |
| $g_5$ |

# セクター多項式 II



W1がゲートiのleft inputなら1, そうでないなら0

|       |       | $\omega$ | $\omega^2$ | $\omega^3$ |
|-------|-------|----------|------------|------------|
| $c_1$ | $w_1$ | 1        | 0          | 0          |

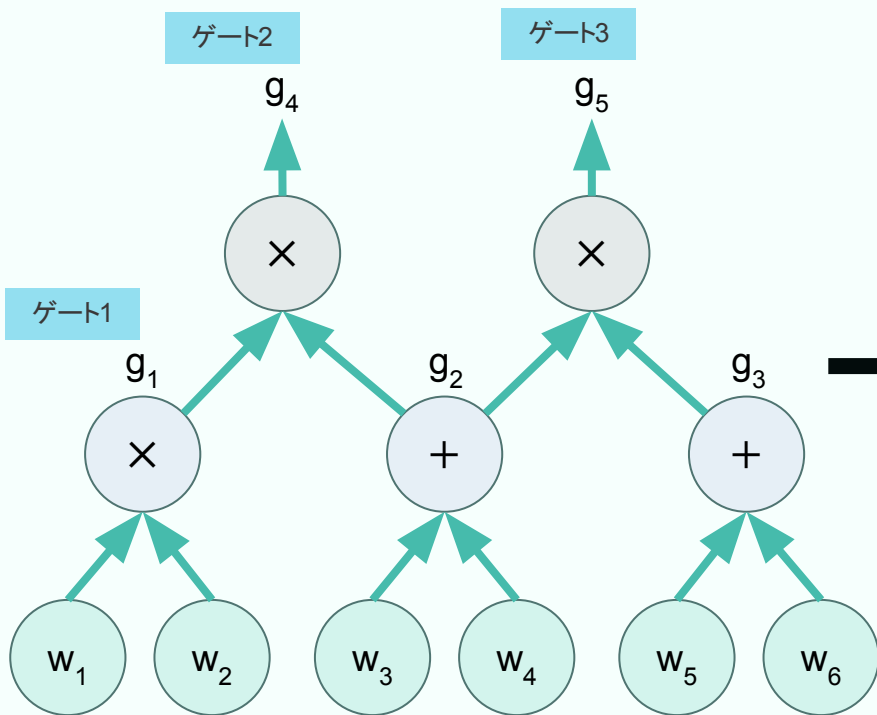
$l_1(\omega)=1, l_1(\omega^2)=0, l_1(\omega^3)=0$ となる多項式 $l_1$ を構築

有限体 $F_7$ で $\omega=2$ とおいたときの例

$$l_1(x) = 3x^2 + 6x + 5 \pmod{7}$$

# セクター多項式 li: $c_i$ がゲートの left input かどうか

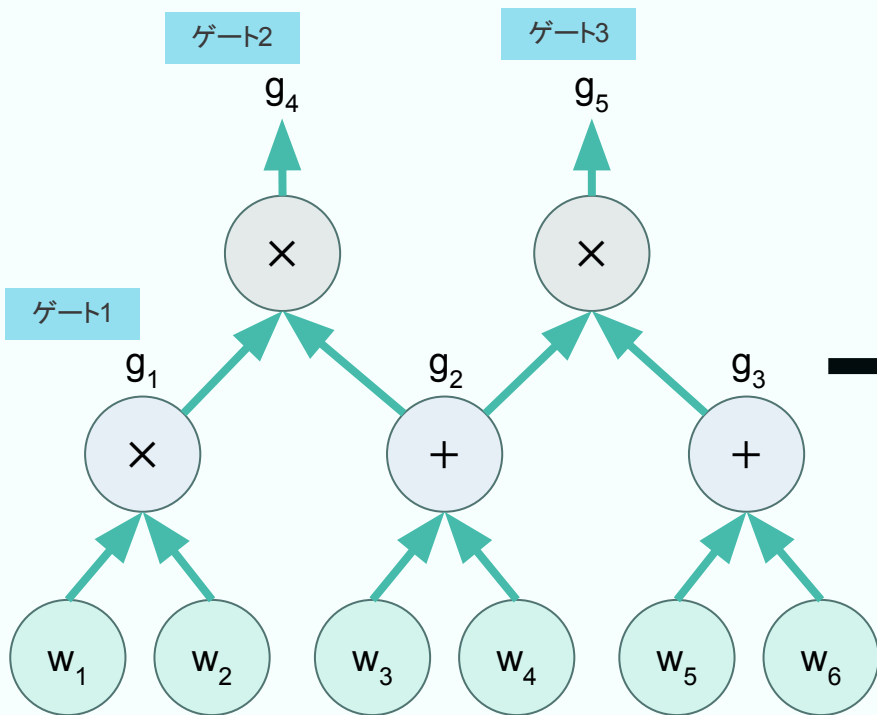
乗算ゲートの前が加算ゲートの場合その input が 1



|       |       | $\omega$ | $\omega^2$ | $\omega^3$ |       |
|-------|-------|----------|------------|------------|-------|
| $c_1$ | $w_1$ | 1        | 0          | 0          | 11(x) |
| $c_2$ | $w_2$ | ?        | ?          | ?          | 12(x) |
| $c_3$ | $w_3$ | ?        | ?          | ?          | 13(x) |
| $c_4$ | $w_4$ | ?        | ?          | ?          | 14(x) |
| $c_5$ | $w_5$ | ?        | ?          | ?          | 15(x) |
| $c_6$ | $w_6$ | ?        | ?          | ?          | 16(x) |
| $c_7$ | $g_1$ | ?        | ?          | ?          | 17(x) |
| $c_8$ | $g_4$ | ?        | ?          | ?          | 18(x) |
| $c_9$ | $g_5$ | ?        | ?          | ?          | 19(x) |

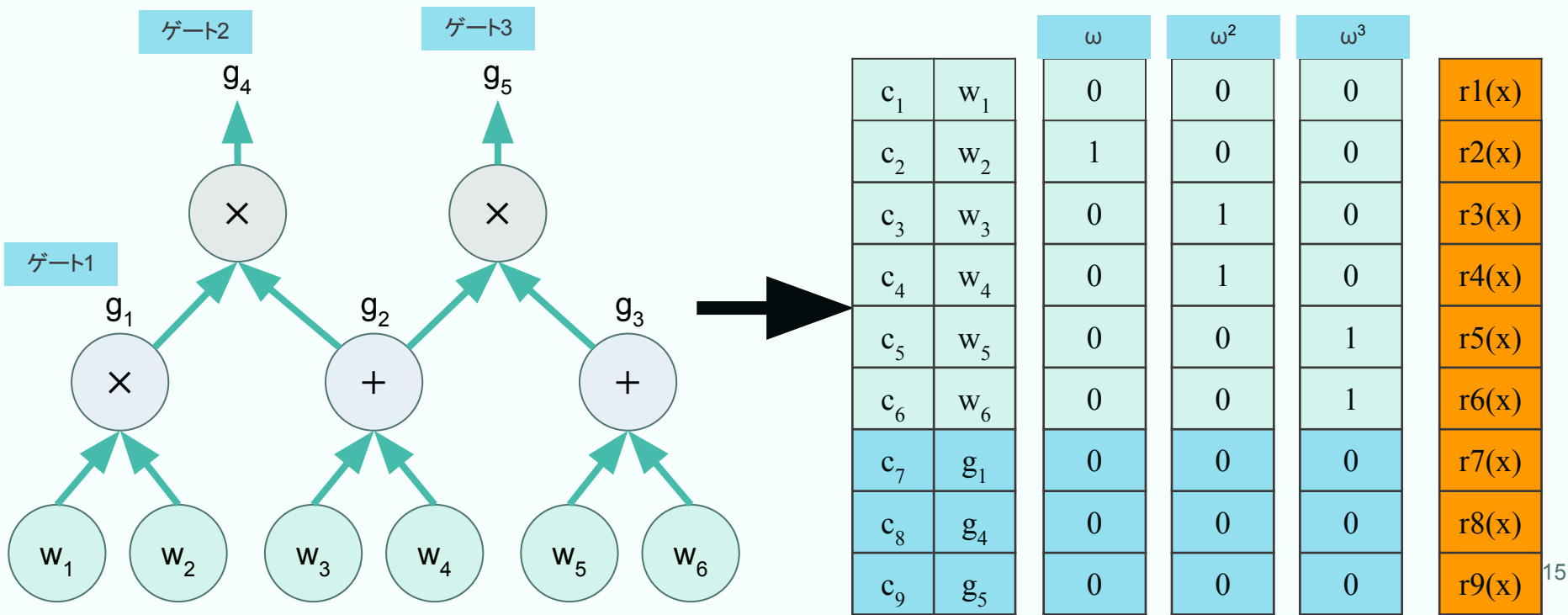
# セクター多項式 $li$ : $c_i$ がゲートの left input かどうか

乗算ゲートの前が加算ゲートの場合その input が 1

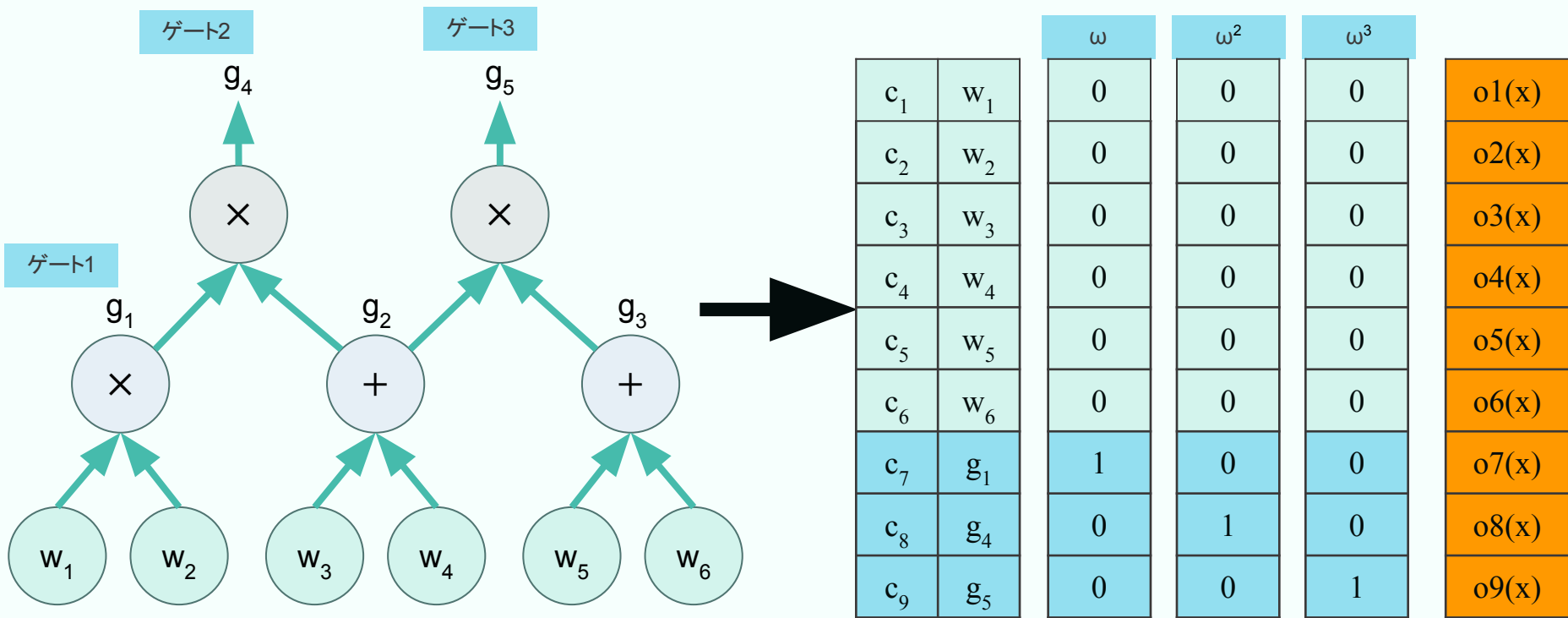


|       |       | $\omega$ | $\omega^2$ | $\omega^3$ |       |
|-------|-------|----------|------------|------------|-------|
| $c_1$ | $w_1$ | 1        | 0          | 0          | 11(x) |
| $c_2$ | $w_2$ | 0        | 0          | 0          | 12(x) |
| $c_3$ | $w_3$ | 0        | 0          | 1          | 13(x) |
| $c_4$ | $w_4$ | 0        | 0          | 1          | 14(x) |
| $c_5$ | $w_5$ | 0        | 0          | 0          | 15(x) |
| $c_6$ | $w_6$ | 0        | 0          | 0          | 16(x) |
| $c_7$ | $g_1$ | 0        | 1          | 0          | 17(x) |
| $c_8$ | $g_4$ | 0        | 0          | 0          | 18(x) |
| $c_9$ | $g_5$ | 0        | 0          | 0          | 19(x) |

# セクター多項式 $ri: ci$ がゲートの right input かどうか



# セクター多項式 $oi$ : $ci$ がゲートの outputかどうか





# セクター多項式の例 (F7, $\omega=2$ )

| mod 7 | li(x)           | ri(x) | oi(x) |
|-------|-----------------|-------|-------|
| $w_1$ | $3x^2 + 6x + 5$ | 0     | 0     |
| $w_2$ | 0               | ?     | 0     |
| $w_3$ | $5x^2 + 5x + 5$ | ?     | 0     |
| $w_4$ | $5x^2 + 5x + 5$ | ?     | 0     |
| $w_5$ | 0               | ?     | 0     |
| $w_6$ | 0               | ?     | 0     |
| $g_1$ | $6x^2 + 3x + 5$ | 0     | ?     |
| $g_4$ | 0               | 0     | ?     |
| $g_5$ | 0               | 0     | ?     |

# セクター多項式の例 (F7, $\omega=2$ )

| mod 7 | li(x)           | ri(x)           | oi(x)           |
|-------|-----------------|-----------------|-----------------|
| $w_1$ | $3x^2 + 6x + 5$ | 0               | 0               |
| $w_2$ | 0               | $3x^2 + 6x + 5$ | 0               |
| $w_3$ | $5x^2 + 5x + 5$ | $6x^2 + 3x + 5$ | 0               |
| $w_4$ | $5x^2 + 5x + 5$ | $6x^2 + 3x + 5$ | 0               |
| $w_5$ | 0               | $5x^2 + 5x + 5$ | 0               |
| $w_6$ | 0               | $5x^2 + 5x + 5$ | 0               |
| $g_1$ | $6x^2 + 3x + 5$ | 0               | $3x^2 + 6x + 5$ |
| $g_4$ | 0               | 0               | $6x^2 + 3x + 5$ |
| $g_5$ | 0               | 0               | $5x^2 + 5x + 5$ |

# マスター多項式 $p(x)$

$$\begin{aligned} p(x) &= L(x)R(x) - O(x) \\ &= \left( \sum_{i=1}^9 c_i \times l_i(x) \right) \times \left( \sum_{i=1}^9 c_i \times r_i(x) \right) - \left( \sum_{i=1}^9 c_i \times o_i(x) \right) \end{aligned}$$

証明者の主張 :  $p(\omega)=0, p(\omega^2)=0, p(\omega^3)=0$

# 消失多項式 $V(x)$

$$\begin{aligned} p(x) &= L(x)R(x) - O(x) \\ &= \left( \sum_{i=1}^9 c_i \times l_i(x) \right) \times \left( \sum_{i=1}^9 c_i \times r_i(x) \right) - \left( \sum_{i=1}^9 c_i \times o_i(x) \right) \end{aligned}$$

$$p(x) = V(x)q(x)$$

これを満たす多項式  $q$  が  
存在する！

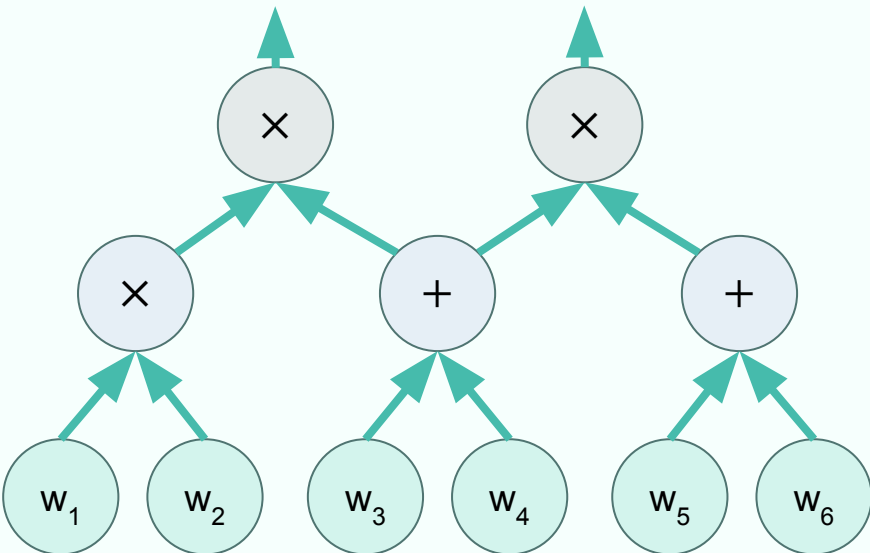
$$V(x) = (x - \omega)(x - \omega^2)(x - \omega^3)$$

# 回路充足性から QAPへ

証明者の主張：  
 $C(x, w) = y$ を満たす  $w$ を知っている



証明者の主張：  
 $p(x) = V(x)q(x)$ となる  $q$ を知っている



$$p(x) = V(x)q(x)$$

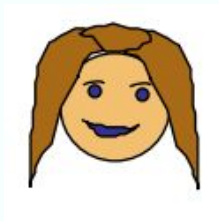
$$= \left( \sum_{i=1}^9 c_i \times l_i(x) \right) \times \left( \sum_{i=1}^9 c_i \times r_i(x) \right) - \left( \sum_{i=1}^9 c_i \times o_i(x) \right)$$

# Linear PCP



# Probabilistically Checkable Proof (PCP) オラクル

- 一部のポイントだけを確率的に検証するオラクル



Index 3,5,7の値だけ検証して

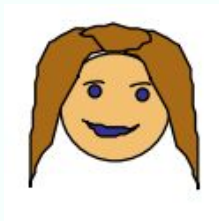
| i | 0  | 1  | 2  | 3   | 4  | 5  | 6  | 7  | 8  | 9  |
|---|----|----|----|-----|----|----|----|----|----|----|
|   | 10 | 20 | 50 | 100 | 35 | 40 | 32 | 87 | 92 | 20 |

OK

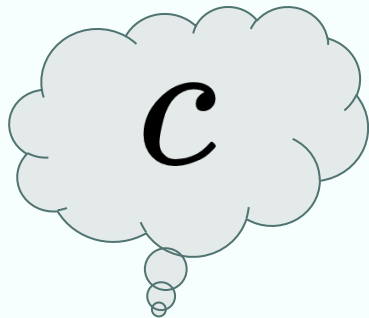


# Linear PCP オラクル

- 線形関数の評価結果を検証するPCPオラクル



線形関数の結果  
 $\langle c, q \rangle$ を教えて



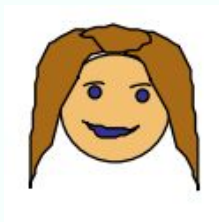
5235414



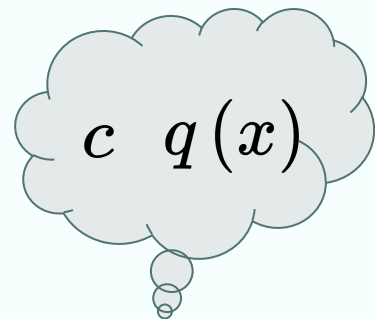


# QAPとLinear PCP オラクル

$$p(x) = \left( \sum_{i=1}^m c_i \times l_i \right) \times \left( \sum_{i=1}^m c_i \times r_i \right) - \left( \sum_{i=1}^m c_i \times o_i \right) = V(x) q(x)$$



$$\begin{aligned} &< c, l_i(\gamma) > \times < c, r_i(\gamma) > \\ &- < c, o_i(\gamma) > = V(\gamma) < q, \gamma > \end{aligned}$$



9644251



# Linear PCPによるSNARK



# セットアップ

$$p(x) = \left( \sum c_i \times l_i(x) \right) \times \left( \sum c_i \times r_i(x) \right) - \left( \sum c_i \times o_i(x) \right) = V(x)q(x)$$

**PK**

$p, \mathbb{G}, g, \mathbb{G}_T, e$   
 $g^{l_i(\tau)}, g^{r_i(\tau)}, g^{o_i(\tau)}, g^{\tau^i}$   
 $(\forall i = 1, \dots, m)$

**VK**

$g, g^{V(\tau)}$

この時点でクエリを確定  
 $\tau$ が証明者にバレたら  
 偽の証明をつくらせてしまう

# 証明生成

$$p(x) = \underbrace{\left( \sum c_i \times l_i(x) \right)}_{\textcircled{1}} \times \underbrace{\left( \sum c_i \times r_i(x) \right)}_{\textcircled{2}} - \underbrace{\left( \sum c_i \times o_i(x) \right)}_{\textcircled{3}} = \underbrace{V(x)q(x)}_{\textcircled{4}}$$

PK

$p, \mathbb{G}, g, \mathbb{G}_T, e$   
 $g^{l_i(\tau)}, g^{r_i(\tau)}, g^{o_i(\tau)}, g^{\tau^i}$   
 $(\forall i = 1, \dots, m)$

$$\pi_1 = g^{???$$

$$\pi_2 = g^{???$$

$$\pi_3 = g^{???$$

$$\pi_4 = g^{???$$

# 証明生成

$$p(x) = \underbrace{\left( \sum c_i \times l_i(x) \right)}_{\textcircled{1}} \times \underbrace{\left( \sum c_i \times r_i(x) \right)}_{\textcircled{2}} - \underbrace{\left( \sum c_i \times o_i(x) \right)}_{\textcircled{3}} = V(x) \underbrace{q(x)}_{\textcircled{4}}$$

PK

$$p, \mathbb{G}, g, \mathbb{G}_T, e$$

$$g^{l_i(\tau)}, g^{r_i(\tau)}, g^{o_i(\tau)}, g^{\tau^i}$$

$$(\forall i = 1, \dots, m)$$

$$\pi_1 = g^{\left( \sum_{i=1}^m c \times l_i(\tau) \right)}$$

$$\pi_2 = g^{\left( \sum_{i=1}^m c \times r_i(\tau) \right)}$$

$$\pi_3 = g^{\left( \sum_{i=1}^m c \times o_i(\tau) \right)}$$

$$\pi_4 = g^{q(\tau)}$$

# 検証

$$p(x) = \left( \sum c_i \times l_i(x) \right) \times \left( \sum c_i \times r_i(x) \right) - \left( \sum c_i \times o_i(x) \right) = V(x)q(x)$$

VK

$g, g^{V(\tau)}$

$$\frac{e(\pi_1, \pi_2)}{e(\pi_3, g)} \stackrel{?}{=} e(g^{V(\tau)}, \pi_4)$$

$g^{l_i(\tau)}, g^{r_i(\tau)}, g^{o_i(\tau)}, c_i$  が本当に  $\pi$  の計算に使われてることはどうやって証明すればいい???

PK

$$p, \mathbb{G}, g, \mathbb{G}_T, e$$

$$g^{l_i(\tau)}, g^{r_i(\tau)}, g^{o_i(\tau)}, g^{\tau^i}$$

$$g^\beta, g^{\beta(l_i(\tau)+r_i(\tau)+o_i(\tau))}$$

$$(\forall i = 1, \dots, m)$$

$$\pi_1 = g^{\sum c_i \times l_i(\tau)}$$

$$\pi_2 = g^{\sum c_i \times r_i(\tau)}$$

$$\pi_3 = g^{\sum c_i \times o_i(\tau)}$$

$$\pi_4 = g^{q(\tau)}$$

$$\pi_5 = \prod (g^{\beta(l_i(\tau)+r_i(\tau)+o_i(\tau))})^{c_i}$$

VK

$$g, g^{V(\tau)}, g^\beta$$

$$\frac{e(\pi_1, \pi_2)}{e(\pi_3, g)} \stackrel{?}{=} e(g^{V(\tau)}, \pi_4)$$

$$e(\pi_1 \pi_2 \pi_3, g^\beta) = e(\pi_5, g)$$

Prover

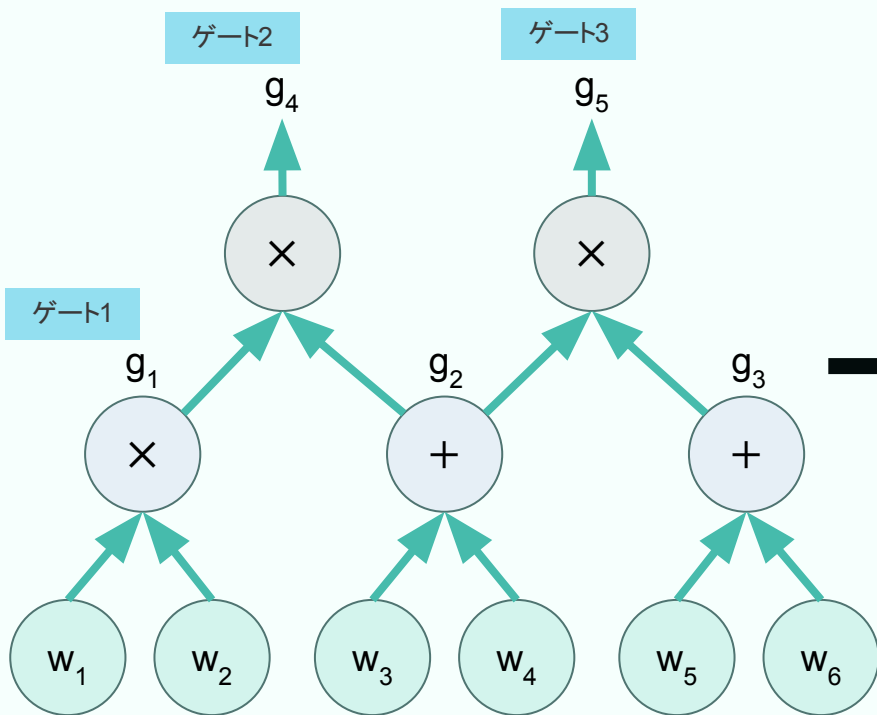
Verifier

# Groth16





# Rank-1 Constraint System (R1CS)



QAPはゲートごとに記述  
R1CSは制約ごとに行列形式で記述

**QAP**

$$w_1 \times w_2 - g_1 = 0$$

**R1CS**

$$(3w_1 + 5w_5 - 7g_1) \times (6w_2 + 10g_5) - (w_3 - 2g_4) = 0$$

$$\underbrace{\begin{matrix} n \\ \text{L} \\ m \end{matrix}}_{\text{matrix}} \times \begin{matrix} c \\ \text{vector} \end{matrix} \otimes \begin{matrix} \text{matrix} \\ \text{R} \end{matrix} \times \begin{matrix} c \\ \text{vector} \end{matrix} = \begin{matrix} \text{matrix} \\ \text{O} \end{matrix} \times \begin{matrix} c \\ \text{vector} \end{matrix}$$

# Groth16

$$p(x) = \left( \sum c_i \times l_i(x) \right) \times \left( \sum c_i \times r_i(x) \right) - \left( \sum c_i \times o_i(x) \right) = V(x)q(x)$$

PK

$p, \mathbb{G}, g, \mathbb{G}_T, e$   
 $g^{l_i(\tau)}, g^{r_i(\tau)}, g^{o_i(\tau)}, g^{\tau^i}$   
 $g^\alpha, g^\beta, g^{(\beta l_i(\tau) + \alpha r_i(\tau) + o_i(\tau))}$   
 $(\forall i = 1, \dots, m)$

VK

$g, g^\alpha, g^\beta$

$$\pi_1 = g^{\alpha + \sum c_i \times l_i(\tau)}$$

$$\pi_2 = g^{\beta + \sum c_i \times r_i(\tau)}$$

$$\pi_3 = g^{\sum c_i \times (\beta l_i(\tau) + \alpha r_i(\tau) + o_i(\tau)) + V(\tau)q(\tau)}$$

$$\frac{e(\pi_1, \pi_2)}{e(\pi_3, g)} \stackrel{?}{=} e(g^\alpha, g^\beta)$$

Prover

Verifier

m: mul gateの数

# ゼロ知識の達成

$$p(x) = \left( \sum c_i \times l_i(x) \right) \times \left( \sum c_i \times r_i(x) \right) - \left( \sum c_i \times o_i(x) \right) = V(x)q(x)$$

$$\pi_1 = g^{\sum c_i \times l_i(\tau)}$$

$$\pi_2 = g^{\sum c_i \times r_i(\tau)}$$

$$\pi_3 = g^{\sum c_i \times o_i(\tau)}$$

$$\pi_4 = g^{q(\tau)}$$



$$\pi_1 = g^{\sum c_i \times l_i(\tau) + \delta_1 V(\tau)}$$

$$\pi_2 = g^{\sum c_i \times r_i(\tau) + \delta_2 V(\tau)}$$

$$\pi_3 = g^{\sum c_i \times o_i(\tau) + \delta_3 V(\tau)}$$

$$\pi_4 = g^{q(\tau)}$$

Vで割り切れるランダム値を足すことで検証アルゴリズムはそのまま OK

# まとめ

- Groth16はQAPとLinear PCPによって構成されるSNARK
- 回路→トレース→セクター多項式→マスター多項式→Linear PCPで証明
- Groth16は1回のペアリングで検証できる

# 参考資料

- <https://rdi.berkeley.edu/zk-learning/assets/lecture9.pdf>

# 演習問題

- 1) QAPのトレースがなぜ加算ゲートの出力を記録しなくてもいいのか、理由を説明してください。(ヒント: Linear PCP)
- 2) 講義で紹介された算術回路とセクター多項式をもとにマスター多項式 $p(x)$ と商多項式 $q(x)$ を一つ考えてください。
- 3) Linear PCPベースのSNARKとGroth16がどのような安全性仮定に基づいているか説明してください。(ヒント: Generic Group Model, KoE Assumption)

# Thank you!

