

Сложность пропозициональных доказательств

Эдуард Алексеевич Гирш

<http://logic.pdmi.ras.ru/~hirsch>

ПОМИ РАН

30 сентября 2010 г.

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Представление линейных неравенств

- ▶ побитное кодирование чисел формулами;
- ▶ неравенства вида $\sum_t c_t y_t \geq c$,
где $c_t, c \geq 0$, $y_t \in \{0, 1\}$ ($y_t = x_t$ или $y_t = \neg x_t$).

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Представление линейных неравенств

- ▶ побитное кодирование чисел формулами;
- ▶ неравенства вида $\sum_t c_t y_t \geq c$,
где $c_t, c \geq 0$, $y_t \in \{0, 1\}$ ($y_t = x_t$ или $y_t = \neg x_t$).
- ▶ $c_t \cdot y_t$ — это (Y_0, \dots, Y_k) ,
где $Y_i = y_t$, если $(c_t)_i = 1$; иначе $Y_i = \text{False}$.

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Представление линейных неравенств

- ▶ побитное кодирование чисел формулами;
- ▶ неравенства вида $\sum_t c_t y_t \geq c$,
где $c_t, c \geq 0$, $y_t \in \{0, 1\}$ ($y_t = x_t$ или $y_t = \neg x_t$).
- ▶ $c_t \cdot y_t$ — это (Y_0, \dots, Y_k) ,
где $Y_i = y_t$, если $(c_t)_i = 1$; иначе $Y_i = \text{False}$.
- ▶ надо **вычислить сумму** $\sum_t c_t y_t$ для $y_t \in \{0, 1\}$ и **сравнить** с c .

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Представление линейных неравенств

- ▶ побитное кодирование чисел формулами;
- ▶ неравенства вида $\sum_t c_t y_t \geq c$,
где $c_t, c \geq 0$, $y_t \in \{0, 1\}$ ($y_t = x_t$ или $y_t = \neg x_t$).
- ▶ $c_t \cdot y_t$ — это (Y_0, \dots, Y_k) ,
где $Y_i = y_t$, если $(c_t)_i = 1$; иначе $Y_i = \text{False}$.
- ▶ надо **вычислить сумму** $\sum_t c_t y_t$ для $y_t \in \{0, 1\}$ и **сравнить** с c .
- ▶ $\text{Add}((F_0, \dots, F_k), (G_0, \dots, G_k))_i =$
$$F_i \oplus G_i \oplus \bigvee_{0 \leq j < i} (F_j \wedge G_j \wedge \bigwedge_{j < l < i} (F_l \oplus G_l)).$$

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Представление линейных неравенств

- ▶ побитное кодирование чисел формулами;
- ▶ неравенства вида $\sum_t c_t y_t \geq c$,
где $c_t, c \geq 0$, $y_t \in \{0, 1\}$ ($y_t = x_t$ или $y_t = \neg x_t$).
- ▶ $c_t \cdot y_t$ — это (Y_0, \dots, Y_k) ,
где $Y_i = y_t$, если $(c_t)_i = 1$; иначе $Y_i = \text{False}$.
- ▶ надо **вычислить сумму** $\sum_t c_t y_t$ для $y_t \in \{0, 1\}$ и **сравнить** с c .
- ▶ $\text{Add}((F_0, \dots, F_k), (G_0, \dots, G_k))_i =$
$$F_i \oplus G_i \oplus \bigvee_{0 \leq j < i} (F_j \wedge G_j \wedge \bigwedge_{j < l < i} (F_l \oplus G_l)).$$
- ▶ $\text{SAdd}(\vec{F}, \vec{G}, \vec{H})_i = F_i \oplus G_i \oplus H_i.$
- ▶ $\text{CAdd}(\vec{F}, \vec{G}, \vec{H})_{i+1} = (F_i \wedge G_i) \vee (F_i \wedge H_i) \vee (G_i \wedge H_i).$

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Представление линейных неравенств

- ▶ побитное кодирование чисел формулами;
- ▶ неравенства вида $\sum_t c_t y_t \geq c$,
где $c_t, c \geq 0$, $y_t \in \{0, 1\}$ ($y_t = x_t$ или $y_t = \neg x_t$).
- ▶ $c_t \cdot y_t$ — это (Y_0, \dots, Y_k) ,
где $Y_i = y_t$, если $(c_t)_i = 1$; иначе $Y_i = \text{False}$.
- ▶ надо **вычислить сумму** $\sum_t c_t y_t$ для $y_t \in \{0, 1\}$ и **сравнить** с c .
- ▶ $\text{Add}((F_0, \dots, F_k), (G_0, \dots, G_k))_i =$
$$F_i \oplus G_i \oplus \bigvee_{0 \leq j < i} (F_j \wedge G_j \wedge \bigwedge_{j < l < i} (F_l \oplus G_l)).$$
- ▶ $\text{SAdd}(\vec{F}, \vec{G}, \vec{H})_i = F_i \oplus G_i \oplus H_i.$
- ▶ $\text{CAdd}(\vec{F}, \vec{G}, \vec{H})_{i+1} = (F_i \wedge G_i) \vee (F_i \wedge H_i) \vee (G_i \wedge H_i).$
- ▶ **SUM** $(c_1 y_1, \dots, c_n y_n)$: складываем SAdd, CAdd, последние — Add.

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Представление линейных неравенств

- ▶ побитное кодирование чисел формулами;
- ▶ неравенства вида $\sum_t c_t y_t \geq c$,
где $c_t, c \geq 0$, $y_t \in \{0, 1\}$ ($y_t = x_t$ или $y_t = \neg x_t$).
- ▶ $c_t \cdot y_t$ — это (Y_0, \dots, Y_k) ,
где $Y_i = y_t$, если $(c_t)_i = 1$; иначе $Y_i = \text{False}$.
- ▶ надо **вычислить сумму** $\sum_t c_t y_t$ для $y_t \in \{0, 1\}$ и **сравнить** с c .
- ▶ $\text{Add}((F_0, \dots, F_k), (G_0, \dots, G_k))_i =$
$$F_i \oplus G_i \oplus \bigvee_{0 \leq j < i} (F_j \wedge G_j \wedge \bigwedge_{j < l < i} (F_l \oplus G_l)).$$
- ▶ $\text{SAdd}(\vec{F}, \vec{G}, \vec{H})_i = F_i \oplus G_i \oplus H_i.$
- ▶ $\text{CAdd}(\vec{F}, \vec{G}, \vec{H})_{i+1} = (F_i \wedge G_i) \vee (F_i \wedge H_i) \vee (G_i \wedge H_i).$
- ▶ **SUM** $(c_1 y_1, \dots, c_n y_n)$: складываем SAdd, CAdd, последние — Add.
- ▶ $\vec{F} > \vec{G}$ представляется как $\bigvee_i (F_i \wedge \neg G_i \wedge \bigwedge_{j > i} (F_j \equiv G_j)).$

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Моделирование правил

- ▶ просуммируем $\sum c_t y_t \geq c$ и $\sum d_t y_t \geq d$:

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Моделирование правил

- ▶ просуммируем $\sum c_t y_t \geq c$ и $\sum d_t y_t \geq d$:
 - ▶ докажем по индукции, что
 $\text{Add}(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots), \text{SUM}(\dots, d_t y_t, \dots)) \equiv \text{SUM}(\dots, (c_t + d_t) y_t, \dots)$

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Моделирование правил

- ▶ просуммируем $\sum c_t y_t \geq c$ и $\sum d_t y_t \geq d$:
 - ▶ докажем по индукции, что
 $\text{Add}(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots), \text{SUM}(\dots, d_t y_t, \dots)) \equiv \text{SUM}(\dots, (c_t + d_t) y_t, \dots)$
 - ▶ равенство $\text{Add}(c_t y_t, d_t y_t)_i \equiv (c_t + d_t) y_t$ – разбор случаев.

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Моделирование правил

- ▶ просуммируем $\sum c_t y_t \geq c$ и $\sum d_t y_t \geq d$:
 - ▶ докажем по индукции, что $\text{Add}(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots), \text{SUM}(\dots, d_t y_t, \dots)) \equiv \text{SUM}(\dots, (c_t + d_t) y_t, \dots)$
 - ▶ равенство $\text{Add}(c_t y_t, d_t y_t)_i \equiv (c_t + d_t)_i y_t$ – разбор случаев.
 - ▶ $y_t + \neg y_t$ – аналогично.

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Моделирование правил

- ▶ просуммируем $\sum c_t y_t \geq c$ и $\sum d_t y_t \geq d$:
 - ▶ докажем по индукции, что $\text{Add}(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots), \text{SUM}(\dots, d_t y_t, \dots)) \equiv \text{SUM}(\dots, (c_t + d_t) y_t, \dots)$
 - ▶ равенство $\text{Add}(c_t y_t, d_t y_t)_i \equiv (c_t + d_t)_i y_t$ – разбор случаев.
 - ▶ $y_t + \neg y_t$ – аналогично.
 - ▶ докажем $\vec{F} \geq \vec{G} \wedge \vec{F}' \geq \vec{G}' \supset \text{Add}(\vec{F}, \vec{F}') \geq \text{Add}(\vec{G}, \vec{G}')$.

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Моделирование правил

- ▶ просуммируем $\sum c_t y_t \geq c$ и $\sum d_t y_t \geq d$:
 - ▶ докажем по индукции, что $\text{Add}(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots), \text{SUM}(\dots, d_t y_t, \dots)) \equiv \text{SUM}(\dots, (c_t + d_t) y_t, \dots)$
 - ▶ равенство $\text{Add}(c_t y_t, d_t y_t)_i \equiv (c_t + d_t)_i y_t$ – разбор случаев.
 - ▶ $y_t + \neg y_t$ – аналогично.
 - ▶ докажем $\vec{F} \geq \vec{G} \wedge \vec{F}' \geq \vec{G}' \supset \text{Add}(\vec{F}, \vec{F}') \geq \text{Add}(\vec{G}, \vec{G}')$.
- ▶ умножение (деление) на константу...

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Моделирование правил

- ▶ просуммируем $\sum c_t y_t \geq c$ и $\sum d_t y_t \geq d$:
 - ▶ докажем по индукции, что $\text{Add}(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots), \text{SUM}(\dots, d_t y_t, \dots)) \equiv \text{SUM}(\dots, (c_t + d_t) y_t, \dots)$
 - ▶ равенство $\text{Add}(c_t y_t, d_t y_t)_i \equiv (c_t + d_t)_i y_t$ – разбор случаев.
 - ▶ $y_t + \neg y_t$ – аналогично.
 - ▶ докажем $\vec{F} \geq \vec{G} \wedge \vec{F}' \geq \vec{G}' \supset \text{Add}(\vec{F}, \vec{F}') \geq \text{Add}(\vec{G}, \vec{G}')$.
- ▶ умножение (деление) на константу...
- ▶ округление

$$\frac{\sum (ac_t) y_t \geq ac + r}{\sum c_t y_t \geq c + 1} \quad (r < a)$$

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Моделирование правил

- ▶ просуммируем $\sum c_t y_t \geq c$ и $\sum d_t y_t \geq d$:
 - ▶ докажем по индукции, что $\text{Add}(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots), \text{SUM}(\dots, d_t y_t, \dots)) \equiv \text{SUM}(\dots, (c_t + d_t) y_t, \dots)$
 - ▶ равенство $\text{Add}(c_t y_t, d_t y_t)_i \equiv (c_t + d_t)_i y_t$ – разбор случаев.
 - ▶ $y_t + \neg y_t$ – аналогично.
 - ▶ докажем $\vec{F} \geq \vec{G} \wedge \vec{F}' \geq \vec{G}' \supset \text{Add}(\vec{F}, \vec{F}') \geq \text{Add}(\vec{G}, \vec{G}')$.
- ▶ умножение (деление) на константу...
- ▶ округление

$$\frac{\sum (ac_t) y_t \geq ac + r}{\sum c_t y_t \geq c + 1} \quad (r < a)$$

— разбор случаев (т.е. док-во от противного):

$$\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots) \geq c + 1 \quad \vee \quad \neg(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots) \geq c + 1),$$

из второго следует $\leq c$, умножим обратно на a ...

Моделирование текущих плоскостей в системах Фреге

Моделирование правил

- ▶ просуммируем $\sum c_t y_t \geq c$ и $\sum d_t y_t \geq d$:
 - ▶ докажем по индукции, что $\text{Add}(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots), \text{SUM}(\dots, d_t y_t, \dots)) \equiv \text{SUM}(\dots, (c_t + d_t) y_t, \dots)$
 - ▶ равенство $\text{Add}(c_t y_t, d_t y_t)_i \equiv (c_t + d_t)_i y_t$ – разбор случаев.
 - ▶ $y_t + \neg y_t$ – аналогично.
 - ▶ докажем $\vec{F} \geq \vec{G} \wedge \vec{F}' \geq \vec{G}' \supset \text{Add}(\vec{F}, \vec{F}') \geq \text{Add}(\vec{G}, \vec{G}')$.
- ▶ умножение (деление) на константу...
- ▶ округление

$$\frac{\sum (ac_t) y_t \geq ac + r}{\sum c_t y_t \geq c + 1} \quad (r < a)$$

— разбор случаев (т.е. док-во от противного):

$$\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots) \geq c + 1 \quad \vee \quad \neg(\text{SUM}(\dots, c_t y_t, \dots) \geq c + 1),$$

из второго следует $\leq c$, умножим обратно на a ...

- ▶ свойства нуля: $\text{Add}(\vec{F}, 0)_i \equiv F_i$ и $0 < 1$.
- ▶ $\text{SUM}(0y_1, \dots, 0y_n) \geq 1$, очевидно, ложно.

Определение

A — оптимальный полуалгоритм для $L \iff$
для всякого A' имеется полином p , т.ч. $\forall x \in L$

$$\text{time}_A(x) \leq p(\text{time}_{A'}(x) + |x|).$$

Определение

A — оптимальный полуалгоритм для $L \iff$
для всякого A' имеется полином p , т.ч. $\forall x \in L$

$$\text{time}_A(x) \leq p(\text{time}_{A'}(x) + |x|).$$

Левинский оптимальный алгоритм для решения задачи поиска SAT:
запустить “параллельно” все возможные алгоритмы, проверить
выданный “выполняющий” набор, если верен — выдать.

Оптимальные полуалгоритмы

Определение

A — оптимальный полуалгоритм для $L \iff$
для всякого A' имеется полином p , т.ч. $\forall x \in L$

$$\text{time}_A(x) \leq p(\text{time}_{A'}(x) + |x|).$$

Левинский оптимальный алгоритм для решения задачи поиска SAT:
запустить “параллельно” все возможные алгоритмы, проверить
выданный “выполняющий” набор, если верен — выдать.

Замечание

Левинский алгоритм **не** для языка TAUT.

Оптимальные полуалгоритмы

Определение

A — оптимальный полуалгоритм для $L \iff$
для всякого A' имеется полином p , т.ч. $\forall x \in L$

$$\text{time}_A(x) \leq p(\text{time}_{A'}(x) + |x|).$$

Левинский оптимальный алгоритм для решения задачи поиска SAT:
запустить “параллельно” все возможные алгоритмы, проверить
выданный “выполняющий” набор, если верен — выдать.

Замечание

Левинский алгоритм **не** для языка TAUT.
... и не для языка SAT.

Оптимальные полуалгоритмы vs системы доказательств

Теорема (Krajíček, Pudlák, 1989)

\exists p -оптимальная система док-в \iff
 \exists оптимальный полуалгоритм для TAUT.

Теорема (Krajíček, Pudlák, 1989)

$\exists p$ -оптимальная система док-в \iff
 \exists оптимальный полуалгоритм для TAUT.

\iff :

- ▶ Оптимальное док-во формулы F размера n :
 - ▶ Номер системы Π ;
 - ▶ Π -доказательство формулы F .

Теорема (Krajíček, Pudlák, 1989)

\exists p -оптимальная система док-в \iff
 \exists оптимальный полуалгоритм для TAUT.

\iff :

- ▶ Оптимальный полуалгоритм O работает полиномиальное время на любом подмножестве тавтологий из P .

Теорема (Krajíček, Pudlák, 1989)

\exists p -оптимальная система док-в \iff
 \exists оптимальный полуалгоритм для TAUT.

\iff :

- ▶ Оптимальный полуалгоритм O работает полиномиальное время на любом подмножестве тавтологий из P .
- ▶ Для любой системы доказательств Π , легко (за полиномиальное время) записать тавтологию $\text{Con}_{\Pi, n}$, означающую “ Π корректна для формул размера n ”.

Оптимальные полуалгоритмы vs системы доказательств

Теорема (Krajíček, Pudlák, 1989)

\exists p -оптимальная система док-в \iff
 \exists оптимальный полуалгоритм для TAUT.

\iff :

- ▶ Оптимальный полуалгоритм O работает полиномиальное время на любом подмножестве тавтологий из P .
- ▶ Для любой системы доказательств Π , легко (за полиномиальное время) записать тавтологию $C_{\Pi, n}$, означающую “ Π корректна для формул размера n ”.
- ▶ Значит, O полиномиален на $C_{\Pi} = \{C_{\Pi, n}\}_{n \in \mathbb{N}}$.

Теорема (Krajíček, Pudlák, 1989)

\exists p -оптимальная система док-в \iff
 \exists оптимальный полуалгоритм для TAUT.

\iff :

- ▶ Оптимальный полуалгоритм O работает полиномиальное время на любом подмножестве тавтологий из P .
- ▶ Для любой системы доказательств Π , легко (за полиномиальное время) записать тавтологию $\text{Con}_{\Pi,n}$, означающую “ Π корректна для формул размера n ”.
- ▶ Значит, O полиномиален на $C_{\Pi} = \{\text{Con}_{\Pi,n}\}_{n \in \mathbb{N}}$.
- ▶ Оптимальное док-во формулы F размера n :
 - ▶ Номер системы Π ;
 - ▶ Протокол работы O на $\text{Con}_{\Pi,n}$;
 - ▶ Π -доказательство формулы F .

Теорема (Krajíček, Pudlák, 1989)

\exists p -оптимальная система док-в \iff
 \exists оптимальный полуалгоритм для TAUT.

\implies :

- ▶ Пусть Π — p -оптимальная.

Теорема (Krajíček, Pudlák, 1989)

\exists p -оптимальная система док-в \iff
 \exists оптимальный полуалгоритм для TAUT.

\implies :

- ▶ Пусть Π — p -оптимальная.
- ▶ Оптимальный полуалгоритм: “параллельный” запуск всех O_i , претендующих на выдачу Π -доказательств.
- ▶ Выданное O_i “док-во” проверяется Π ; если правильное — вернуть “1”.

Теорема (Krajíček, Pudlák, 1989)

\exists p -оптимальная система док-в \iff
 \exists оптимальный полуалгоритм для TAUT.

\implies :

- ▶ Пусть Π — p -оптимальная.
- ▶ Оптимальный полуалгоритм: “параллельный” запуск всех O_i , претендующих на выдачу Π -доказательств.
- ▶ Выданное O_i “док-во” проверяется Π ; если правильное — вернуть “1”.
- ▶ По p -оптимальности Π для любого алгоритма A его протокол может быть за полиномиальное время преобразован в Π -док-во некоторым f . Композиция A и f имеется в $\{O_i\}_i$.

p -Optimal proof system from optimal acceptor for any paddable language [Messner, 99]

Definition

L is **paddable** if there is an injective non-length-decreasing polynomial-time padding function $\text{pad}_L: \{0, 1\}^* \times \{0, 1\}^* \rightarrow \{0, 1\}^*$ that is polynomial-time invertible on its image and such that $\forall x, w (x \in L \iff \text{pad}_L(x, w) \in L)$.

Optimal proof:

- ▶ description of proof system Π ;
- ▶ Π -proof π of F ;
- ▶ 1^t (for how long can we work?).

Verification:

- ▶ run optimal acceptor on $\text{pad}_L(x, \pi)$;
- ▶ for a correct proof, it accepts in a polynomial time because for a correct system Π , the set $\{\text{pad}_L(x, \pi) \mid x \in L, \Pi(x, \pi) = 1\} \subseteq L$ can be accepted in a polynomial time.