A função hash criptográfica SHA-3

1 Definições

• Uma função hash criptográfica, ou função de resumo criptográfica (futuramente denotada por h), é um algoritmo matemático que mapeia uma quantidade de bytes qualquer para uma palavra de tamanho fixo, ou seja, $h: \{0,1\}^* \longrightarrow \{0,1\}^n, n \in \mathbb{N}$.

Para que seja resistente a diversos tipos de criptoanálise, uma função $h:X\longrightarrow Y$ deve respeitar algumas propriedades:

- i. Resistência à pré-imagem: Para um resumo $M' \in Y$, é computacionalmente impraticável² encontrar a mensagem $M \in X$ tal que h(M) = M'. Uma função matemática com esta propriedade é chamada de unidirecional.
- ii. Resistência à segunda pré-imagem: Para uma mensagem $M_0 \in X$, é computacionalmente impraticável encontrar uma segunda mensagem $M_1 \in X$ tal que $M_0 \neq M_1$ e $h(M_0) = h(M_1)$.
- iii. Resistência à colisão: Para duas mensagens $M_0, M_1 \in X$, é computacionalmente impraticável encontrar $M_0 \neq M_1$ e $h(M_0) = h(M_1)$.

É importante notar que, embora as definições sejam extremamente parecidas, resistência à segunda pré-imagem e resistência à colisão são conceitos diferentes; um atacante não consegue escolher a primeira mensagem caso queira atacar a resistência à segunda pré-imagem; para a resistência à colisão, o atacante pode escolher livremente o par de mensagens.

- Algumas aplicações destas funções são enumeradas abaixo:
 - Podem ser utilizadas para verificar a integridade da mensagem, comparando resumos criptográficos calculados antes e depois da transmissão de mensagem e/ou arquivos.
 - Para evitar o armazenamento de senhas em texto claro, é possível armazenar apenas o resumo criptográfico de cada senha e compará-lo na autenticação do usuário.
 - Resumos criptográficos são comumente descritos como identificadores únicos seguros para um arquivo ou informação digital (por exemplo, commits em um sistema de controle de versão).
- O padrão SHA-3, descrito pelo documento FIPS 202 [5], é baseado em uma instância da família Keccak de permutações matemáticas, selecionada pelo NIST (National Institute of Standards and Technology) e especificada neste documento.

2 O algoritmo SHA-3

- Keccak é uma família de funções esponja. Este tipo de função é uma generalização do conceito da função de resumo criptográfica com saída infinita. Após a aplicação de uma função de preenchimento (padding) à mensagem M, a função esponja tem duas fases: a fase de absorção (absorbing), responsável por intercalar blocos de M com aplicações de uma função de permutação f, de modo iterativo; e a fase de compressão (squeezing), onde os blocos de saída, intercalados novamente pela permutação f, são concatenados para gerar uma palavra com um número de bits configurável pelo usuário. Esse processo pode ser observado na figura 1.
- A permutação f é descrita como uma sequência de operações num estado A, que é um vetor de elementos tridimensional em GF(2). f é uma permutação iterativa, consistindo de uma sequência de rodadas. Uma rodada R consiste da composição de cinco etapas: $R = \iota \circ \chi \circ \pi \circ \rho \circ \theta$, como visto em 2:
 - i. A etapa θ faz a soma XOR de um elemento de A e todos os elementos das colunas adjacentes indicadas.
 - ii. A etapa ρ dispersa os elementos entre cortes transversais verticais de A.
 - iii. A etapa π rearranja as posições de elementos em cortes transversais horizontais de A.
 - iv. A etapa χ tem como efeito fazer a soma XOR de cada bit em uma linha, de acordo com uma função não-linear de dois outros bits adjacentes.
 - v. A etapa ι é utilizada para quebrar a simetria das operações acima, e sem esta etapa, todas as rodadas teriam a mesma saída. A soma XOR de alguns bits do estado A é feita com um bit específico de uma sequência gerada por um LFSR³, alimentado pelo índice da rodada atual.

1

¹ algumas funções desse tipo têm limites quanto ao tamanho da entrada, embora estes sejam extremamente grandes.

²o tempo ou recursos gastos para esta computação excedem a validade ou utilidade da informação desejada.

 $^{^3}$ linear-feedback shift register, um tipo de gerador de sequências pseudoaleatórias.

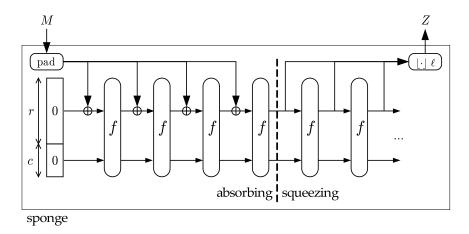


Figura 1: Uma construção esponja. Imagem retirada de [1].

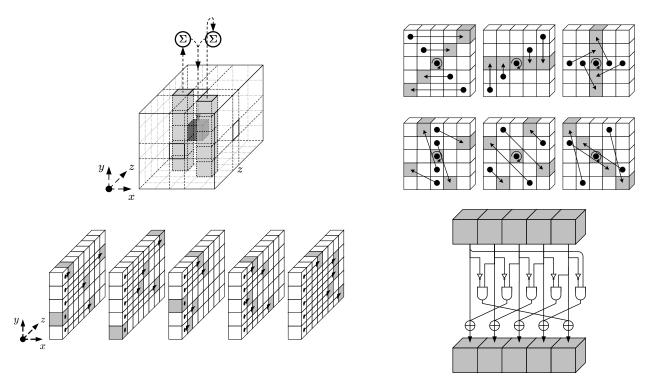


Figura 2: Da esquerda para a direita e de cima para baixo, as etapas θ , π , ρ e χ . Imagens retiradas de [2].

3 Especificações formais

(a) O vetor de estados ($state\ array$) tem como função armazenar cada estado entre permutações f do Keccak, de modo tridimensional. Este ''cubo'' tem dimensões $5\times5\times2^\ell$, $\ell\in[0,6]$, e $2^\ell=w$. O número total de bits neste cubo, denotado por b, é configurável pelo usuário e é geralmente chamado de largura do estado; esta, por sua vez, é dividida em r+c bits, chamados respectivamente de taxa e capacidade, como vistos na representação gráfica da construção esponja (1).

No vetor de estados, uma raia (lane) é um conjunto de w bits onde apenas a coordenada z muda; um corte transversal vertical (slice) é um conjunto de 25 bits onde apenas a coordenada z é fixa; uma linha é um conjunto de 5 bits onde apenas a coordenada x muda, e de modo análogo, uma coluna é um conjunto de 5 bits onde apenas a coordenada y muda.

(b) Tome S como uma palavra de b bits que representa um estado na construção esponja; então, o vetor de estados correspondente é definido como

$$A[x][y][z] = S[w(5y+x)+z] \mid x,y \in \mathbb{Z}_5 \land z \in \mathbb{Z}_w$$

Por exemplo, se b=200, então segue que w=8, e portanto:

$$A[0,0,0] = S[0]$$
 $A[1,0,0] = S[8]$ \cdots $A[4,0,0] = S[32]$
 \vdots \vdots \cdots \vdots
 $A[0,0,7] = S[7]$ $A[1,0,7] = S[15]$ \cdots $A[4,0,7] = S[39]$
 $A[0,1,0] = S[40]$ $A[1,1,0] = S[48]$ \cdots $A[4,1,0] = S[72]$
 \vdots \vdots \cdots \vdots \cdots $A[0,4,7] = S[167]$ $A[1,4,7] = [175]$ \cdots $A[4,4,7] = S[199]$

(c) A construção de uma palavra S a partir de um vetor de estados A é feita pela concatenação (||) dos bits de tal modo que z seja incrementado primeiro, depois x, e por fim y; a inversa da operação acima.

Por exemplo, se b = 200 e w = 8:

$$S = A[0,0,0] \mid\mid \cdots \mid\mid A[0,0,7] \mid\mid A[1,0,0] \mid\mid \cdots \mid\mid A[4,0,7] \mid\mid A[0,1,0] \mid\mid A[0,1,1] \mid\mid \cdots \mid\mid A[4,4,7] \mid\mid A[4,4] \mid\mid$$

- (d) Todas as operações realizadas devem ser sobre módulo 5 nas coordenadas x e y, e módulo w na coordenada z. As adições e multiplicações entre os termos são sobre GF(2), exceto quando notado. Índices omitidos significam que a operação é válida para todos os valores daquela porção do vetor de estados.
 - $\theta: A[x][y][z] \longleftarrow A[x][y][z] + \sum_{y'=0}^{4} A[x-1][y'][z] + \sum_{y'=0}^{4} A[x+1][y'][z-1]$

A etapa θ foca na difusão de bits no vetor de estados A. Sem esta etapa, a permutação não proveria difusão significativa. Sua utilização leva a uma maior proteção contra criptoanálise linear e diferencial, além de ataques algébricos.

•
$$\rho: A[x][y][z] \longleftarrow A[x][y][z - (t+1)(t+2)/2], \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \text{ em } GF(5)^{2 \times 2}$$

para $0 < t < 24$, ou $t = -1$ se $x = y = 0$.

A etapa ρ consiste de movimentos entre bits de diferentes raias, para prover uma boa dispersão entre slices. Sem esta etapa, esta difusão seria muito lenta. As novas coordenadas x_t, y_t são definidas através de um processo iterativo de multiplicação de matrizes.

Tome
$$M = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$$
 e $B = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$:
$$t = 0 \longrightarrow M^0 \cdot B = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \qquad t = 1 \longrightarrow M^1 \cdot B = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$
$$t = 2 \longrightarrow M^2 \cdot B = \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix} \qquad t = 3 \longrightarrow M^3 \cdot B = \begin{pmatrix} 6 \\ 22 \end{pmatrix}$$

Então, pode-se verificar que existe uma relação de recorrência tal que $(x_t, y_t) = (y_{t-1}, 2x_{t-1} + 3y_{t-1})$. Estes valores serão dependentes apenas das dimensões do vetor de estados, então podem ser pré-computados para que o número de multiplicações entre matrizes seja reduzido.

•
$$\pi: A[x][y] \longleftarrow A[x'][y'], \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$

A etapa π é uma transposição das raias, que provê difusão a longo prazo. Esta etapa mistura bits alinhados horizontalmente e verticalmente de modo que a criptoanálise diferencial seja dificultada, pois do contrário, suas trilhas poderiam ser simplificadas, de acordo com [4].

 $\bullet \ \chi: A[x] \longleftarrow A[x] + (A[x+1]+1) \cdot A[x+2]$

A etapa χ é a única não-linear, trocando o valor do bit operado se seus vizinhos forem 0 à esquerda e 1 à direita. Sem esta etapa, a rodada R seria completamente linear. Pode ser vista como a aplicação paralela de $5 \cdot w$ caixas-S⁴ operando em cada linha do vetor de estados.

 $^{^4}$ substitution box, um componente básico de criptografia simétrica, responsável por mapear uma entrada de tamanho m para uma saída de tamanho n de modo a diluir a relação entre estes. São cuidadosamente construídas para resistir à criptoanálise linear e diferencial.

```
• \iota: A \longleftarrow A + RC[i_r],

RC[i_r][x][y][z] = 0,

RC[i_r][0][0][2^j - 1] = rc[j + 7i_r] \ \forall \ 0 \le j < \ell,

rc[t] = (x^t \pmod{x^8 + x^6 + x^5 + x^4 + 1}) \pmod{x} \text{ em } GF(2)[x]
```

A etapa ι é a única assimétrica, e sem ela, KECCAK seria mais suscetível a ataques que exploram simetria entre rodadas. O vetor $RC[i_r]$ guarda constantes geradas por um LFSR rc[t], e somadas apenas à primeira linha do vetor de estados. Por conta disso, a perturbação será aumentada nas etapas θ e χ para todas as raias depois de apenas uma rodada.

- (e) A permutação Keccak $-p[b,n_r]$ consiste de n_r iterações de rodadas R sobre um estado de largura b. A permutação Keccak-f, definida em [2], apenas é uma especialização da família acima, onde o número de rodadas deve ser correlacionado à profundidade do vetor de estados: $n_r = 12 + 2 \cdot \ell$. Então, a permutação Keccak-p[1600, 24], que define as seis funções SHA-3, é equivalente ($\stackrel{\triangle}{=}$) a Keccak-f[1600]. Apenas existe uma diferença na indexação das rodadas das duas permutações.
- (f) Uma construção esponja é um modo de operação, baseado em uma permutação de tamanho fixo e uma regra de preenchimento (padding), que constrói uma função responsável por mapear uma entrada de tamanho qualquer para uma saída de tamanho desejável. Tal função é apropriadamente chamada de função esponja, e pode ser reconhecida como uma generalização de funções de resumo criptográficas, que têm saídas de tamanho fixo, e de cifras de fluxo (stream ciphers), restritas por entradas de tamanho fixo. A função esponja aplica iterativamente sua permutação interna aos estados intermediários, construídos por entradas ou saídas anteriores ao estado atual.

A construção aplica sua permutação f sobre estados de b bits. A entrada M é preenchida de modo que os bits extras, adicionados para tornar o tamanho dos blocos homogêneo, possam ser retirados ao final do procedimento. Então, é dividida em blocos de tamanho r, denotados M_r . Os b bits de cada estado são inicializados com zero e a construção procede à execução, em duas fases separadas.

Na fase de absorção (absorbing), os blocos M_r são ''XORados' com os primeiros r bits do estado atual, intercalados com aplicações da permutação f. Quando todos os blocos M_r são processados, a esponja passa para a fase de compressão (squeezing), onde os primeiros r bits do estado são retornados como blocos de saída, também intercalados com aplicações da permutação f. O número de blocos de saída ℓ é escolhido pelo usuário, e a saída Z é truncada de acordo. Os últimos c bits do estado nunca são diretamente afetados por M_r , e também nunca revelados durante a fase de compressão. Essencialmente, estão correlacionados com o nível de segurança da esponja.

- (g) Keccak é a família de funções esponja definidas com a permutação Keccak $-p[b,12+2\ell]$ junto a uma simples função de preenchimento pad10*1. Tal função adiciona os bits $1\mid\mid 0^{-m-2\pmod{x}}\mid\mid 1$ à palavra original, onde m é o resto da divisão inteira do tamanho da palavra pela largura x da esponja. O asterisco no nome da função significa que é necessário adicionar tantos ''zeros'' quanto necessário para preencher a palavra de maneira que esta seja igualmente divisível em blocos.
- (h) Uma função Keccak[c](N,d) opera sobre uma palavra de bits de tamanho N e tamanho de saída d, com capacidade c. Ela pode ser definida como

$$\begin{split} \text{Keccak}[r,c] &\stackrel{\Delta}{=} \text{sponge}[\text{Keccak} - f[r+c], \texttt{pad10*1}, r](N,d) \\ \text{Keccak}[c] &\stackrel{\Delta}{=} \text{Keccak}[r=1600-c, c](N,d) \end{split}$$

e é a base para todas as quatro funções SHA-3. A função SPONGE é a representação matemática dos parâmetros explicados acima e será explorada em (i).

i. As quatro funções hash SHA-3 recebem uma mensagem M como entrada e são definidas a partir da função Keccak[c] especificada acima. Em cada caso, a capacidade é o dobro do tamanho do resumo criptográfico, e todas as mensagens são sufixadas com a palavra 01. Ou seja,

```
SHA3 - 224(M) = \text{Keccak}[448](M || 01, 224)

SHA3 - 256(M) = \text{Keccak}[512](M || 01, 256)

SHA3 - 384(M) = \text{Keccak}[768](M || 01, 384)

SHA3 - 512(M) = \text{Keccak}[1024](M || 01, 512)
```

ii. Duas outras funções, chamadas de SHA-3 Extendable-Output Functions (SHAKE, ou ''Funções de saída estendida SHA-3''), são definidas concatenando 1111 como sufixo à mensagem M. Para qualquer tamanho de saída d, tem-se

$$SHAKE128(M, d) = KECCAK[256](M || 1111, d)$$

 $SHAKE256(M, d) = KECCAK[512](M || 1111, d)$

- Os bits adicionados como sufixo às mensagens servem para diferenciar entradas da função Keccak[c] provenientes de SHA-3 ou SHAKE. Esta estratégia é chamada de separação por domínios (domain separation).
- (i) A construção da esponja produz uma função SPONGE[f, pad, r], onde f é uma permutação de tamanho fixo, PAD é a função de preenchimento, que adiciona os bits necessários para que a mensagem seja corretamente dividida em blocos, e r é a taxa de bits da entrada que passará por dentro da esponja. O estado inicial da esponja é chamado de estado raiz, e consiste de 0^b bits. Uma melhor descrição da construção pode ser encontrada em (f).
- (j) Tradicionalmente, usuários de funções hash esperam um nível de segurança que seja correlacionado com o tamanho da sua saída: $2^{n/2}$ para resistência à colisão e 2^n para resistência à (segunda) pré-imagem, onde n é o tamanho da saída. Esta característica é respeitada por todas as funções especificadas pelo NIST. A criptoanálise em instâncias de Keccak-f[1600] mostra⁵ que, ainda com 8 rodadas, o número de operações necessárias para obter alguma informação relevante é de 2^{491} , e 2^{1574} para as 24 rodadas propostas no documento [5].
- (k) A convenção para interpretar palavras em base hexadecimal como palavras de bits, para as entradas e saídas dos algoritmos apresentados, é diferente da usual: a ordem dos bits para cada byte completo é revertida. Ou seja, se uma palavra 0xfb23 deve ser interpretada, então:

```
0xfb23 \longrightarrow 0b1111101100100011 \stackrel{SHA-3}{\longrightarrow} 0b1101111111000100
```

Exemplos de entradas e saídas de rodadas e etapas intermediárias podem ser encontrados aqui, onde as saídas de uma implementação podem ser comparadas a cada passo para garantir sua acurácia.

4 Implementação

- (a) Toda a documentação referente à implementação pode ser encontrada junto ao próprio código, localizado em keccakf1600.py, no repositório fonte deste documento. Embora sua performance não seja competitiva, a legibilidade foi obtida omitindo constantes ''mágicas'' e optando por gerá-las de acordo com a execução do programa, junto ao funcionamento das outras etapas.
- (b) A função Keccak contém três partes principais: a absorção, em 157–164; o preenchimento, em 166–170; e a compressão, em 172–178. A permutação keccak_f_1600, por sua vez, abriga as etapas θ em 103–105, ρ e π mescladas em 107–111, χ em 113–116 e ι em 118–121. É possível substituir facilmente a etapa assimétrica pelo vetor de constantes RC, e embora trabalhoso, adaptar o código para utilizar o vetor de constantes r na etapa ρ , assim trazendo a implementação mais próxima do pseudocódigo apresentado em [3].

⁵como visto em http://keccak.noekeon.org/Keccak-slides-at-NIST-Feb2013.pdf

Referências

- [1] G. Bertoni, J. Daemen, M. Peeters, and G. Van Assche. Cryptographic sponge functions, January 2011. http://sponge.noekeon.org/.
- [2] G. Bertoni, J. Daemen, M. Peeters, and G. Van Assche. The Keccak reference, January 2011. http://keccak.noekeon.org/.
- [3] G. Bertoni, J. Daemen, M. Peeters, G. Van Assche, and R. Van Keer. Keccak implementation overview, May 2012. http://keccak.noekeon.org/.
- [4] J. Daemen and G. Van Assche. Differential propagation analysis of Keccak. In Fast Software Encryption 2012, 2012.
- [5] Morris J. Dworkin. SHA-3 standard: Permutation-based hash and extendable-output functions. Technical report, National Institute of Standards and Technology (NIST), July 2015.