Lab4

Лабораторная работа №4

Найти начальные состояния регистров, зная выходную последовательность, функцию и линейные рекуррентные соотношения комбинирующего генератора двоичной псевдослучайной последовательности.

 Так как я видимо не смог нормально распаковать выходную последовательность, все вычисления были проведены на собственных случайно сгенерированных начальных состояниях.

Пусть задано m линейных рекуррентных последовательностей по модулю 2 сложности n и булева функция $F: GF(2)^m \to GF(2)$. Выходом такой последовательности на такте t будет $F(x_1,x_2,x_3,\ldots,x_m)$, где x_1,x_2,\ldots,x_m - выходы рекуррент на такте t.

Необходимо восстановить начальные состояния системы линейных рекуррентных последовательностей.

Для упрощения будем считать, что выходы каждой из рекуррент равновероятные. Булева функция из условия так же является равновероятной.

Рассмотрим некоторое начальное состояние $r=(r_1,r_2,r_3,\dots,r_n)$ для первой рекурренты.

Рассмотрим две подфункции $f_0 = F(0, x_2, x_3, \dots, x_m), f_1 = F(1, x_2, x_3, \dots, x_m)$

$$egin{aligned} &P(F=1|x_1=1)=rac{|f_1|}{2^{m-1}}\ &P(x_1=1|F=1)=rac{P(F=1|x_1=1)*P(x_1=1)}{P(F=1)}=rac{rac{|f_1|}{2^{m-1}}*rac{1}{2}}{rac{1}{2}}=P(F=1|x_1=1) \end{aligned}$$

Аналогично

$$P(x_1=0|F=1) = P(F=1|x_1=0) = rac{|f_0|}{2^{m-1}}$$

А также верно и $F(x_1=1|F=0)=rac{|f_0|}{2^{m-1}}$ (это уже следует из равновероятности F).

Таким образом, основываясь только на выводе и свойствах функции F мы можем оценить является ли данное состояние верным для первой рекурренты. Однако это будет работать, только если значения $|f_0|$ и $|f_1|$ отличаются значительно.

Оценить это можно двумя способами.

С одной стороны мы можем посчитать коэффициенты Фурье для векторов $(0,0,\dots,0)$ и $(1,0,0\dots0)$

Для первого вектора:
$$ilde f(0,0,\dots,0)=|F|=|f_0|+|f_1|$$
 Для второго: $ilde f(1,0,\dots,0)=\sum_V f(ec x)*(-1)^{x_1}=|f_0|-|f_1|$

И если вторая разность достаточно велика то можно оценивать вероятности:

Перебираем все возможные состояния r для рекурренты. Для этого можно воспользоваться двумя оптимизациями:

- Во-первых, так как рекуррента ЛИНЕЙНАЯ мы можем расписать ее как сумму m рекуррент(базисов). То есть мы можем просто хранить m последовательностей(нужной нам длины) с начальными состояниями $(1,0,\ldots,0),(0,1,0,\ldots,0),\ldots,(0,0,\ldots,0,1)$ и для каждого состояния r складывать нужные нам части базиса.
- Во-вторых, вместо прямого перебора можно использовать перебор с помощью кода Грея(состояния в последовательности отличаются на 1 бит): для перехода из одного состояния в другое необходимо добавить по модулю 2 нужный нам элемент базиса. Какой это будет элемент определяется следующей последовательностью: $\vec{x_1} = (1)$, $x_n = x_{n-1}^{-1} ||n||x_{n-1}^{-1}$. (Еще в начале нужно добавить 0 но это не критично).

Исходя из равенства $P(x_1=1|F=1)=\frac{|f_1|}{2^{m-1}}$ мы можем посчитать эту вероятность приближенно исходя из данного нам выхода функции F и текущего состояния. То есть мы считаем количество 1 в развернутой последовательности при условии, что в выходе F стоит 1, назовем это количество fs1. Аналогично для $|f_0|$ и F=0, а это fs_0 .

Оценивать состояние можно двумя способами:

- Можно просто посчитать $|fs_1-fs_0|$ и искать самое большое(при большой $||f_0|-|f_1||$ оно будет большим)
- Можно посчитать вероятности $P_0=\frac{|f_0|}{2^{m-1}},$ $P_0'=\frac{fs_0}{s_0},$ $P_1=\frac{|f_1|}{2^{m-1}},$ $P_1'=\frac{fs_1}{s_1}.$ $\Gamma \partial e\$s_0$ количество 0 в выходе, s_1 количество 1 в выходе. Далее будем искать минимум функции $g=(P_0-P_0')^2+(P_1-P_1')^2$ среди всех состояний. Данный подход удобен и в общем случае для глубины 2, которую мы будем рассматривать позже.

Всё вышеперечисленное выполенено в функции GetInitialState(cfs, ftable, stream, n, m, c_ind, L)

Однако при анализе BF1 можно увидеть, что нужные нам коэффициенты Фурье: $\widetilde{f}(1,0,0,0,0,0)=0$

$$egin{aligned} ilde{f}(0,1,0,0,0,0) &= 8 \ ilde{f}(0,0,1,0,0,0) &= 6 \ ilde{f}(0,0,0,1,0,0) &= 2 \ ilde{f}(0,0,0,0,1,0) &= 2 \ ilde{f}(0,0,0,0,0,1) &= 0 \end{aligned}$$

Судя по коэффициентам, таким способом возможно восстановить только 2 и 3 состояния(что успешно получается).

Дальше придется анализировать уже состояния с условием наличия известных состояний.

Пусть у нас известна полностью последовательность для состояния 1, тогда для состояния 2 введем дополнительные подфункции:

$$egin{aligned} f_{00} &= F(0,0,x_3,\ldots,x_m) \ f_{01} &= F(0,1,x_3,\ldots,x_m) \ f_{10} &= F(1,0,x_3,\ldots,x_m) \ f_{11} &= F(1,1,x_3,\ldots,x_m) \end{aligned}$$

Тогда

$$P(F=1|x_1=a,x_2=b)=rac{|f_{ab}|}{2^{m-2}}$$

И, следовательно:

$$P(x_2=1|F=1,x_1=1)=rac{P(F=1,x_1=1,x_2=1)}{P(F=1,x_1=1)}=rac{|f_{11}|}{|f_1|}$$
 И аналогично

$$egin{aligned} P(x_2=1|F=1,x_1=0)&=rac{|f_{01}|}{|f_0|}\ P(x_2=0|F=1,x_1=1)&=rac{|f_{10}|}{|f_1|}\ P(x_2=0|F=1,x_1=0)&=rac{|f_{00}|}{|f_0|} \end{aligned}$$

 f_{ab} можно найти так же с помощью коэффициентов Фурье:

$$egin{aligned} ilde{f}(0,0,\ldots,0) &= |f_{00}| + |f_{01}| + |f_{10}| + |f_{11}| \ ilde{f}(1,0,\ldots,0) &= |f_{00}| + |f_{01}| - |f_{10}| - |f_{11}| \ ilde{f}(0,1,\ldots,0) &= |f_{00}| - |f_{01}| + |f_{10}| - |f_{11}| \ ilde{f}(1,1,\ldots,0) &= |f_{00}| - |f_{01}| - |f_{10}| + |f_{11}| \end{aligned}$$

Таким образом, как и в первом случае мы можем с помощью выходной последовательности и данного состояния оценить эти параметры с помощью функции

$$g = (rac{fs_0}{s_0} - rac{|f_{01}|}{|f_0|})^2 + (rac{fs_1}{s_1} - rac{|f_{00}|}{|f_0|})^2 + (rac{fs_2}{s_2} - rac{|f_{11}|}{|f_1|})^2 + (rac{fs_3}{s_3} - rac{|f_{10}|}{|f_1|})^2$$

В данном случае критерием достаточной величины будет $A = |f_{00}| - |f_{10}| + |f_{11}|$

Выводы получились следующими:

Для состояния 2:

$$ilde{f}(0,1,0,1,0,0) = -10$$

Следовательно можно найти 4 состояние.

Для состояния 4:

$$\tilde{f}(1,0,0,1,0,0) = -6$$

Получилось найти состояние 1

Для состояния 3:

$$ilde{f}(0,0,1,0,1,0) = -4$$

Получилось найти состояние 5

Для состояния 5:

$$ilde{f}(0,0,0,0,1,1) = -6$$

Получилось найти состояние 6

Boccтановление состояний производилось с помощью функции GetDoubleState(cfs_a, cfs_b, ftable, stream, n, m, a, b, state_a, L)

Таким образом мы восстановили все состояния.