# Securitatea Sistemelor Inform

- Curs 10.2 - Problema logaritmului discret

Adela Georgescu

Facultatea de Matematică și Informatică Universitatea din București Anul universitar 2022-2023, semestrul I

► Reamintim PLD:

- Reamintim PLD:
- Fie  $\mathbb{G}$  un grup ciclic de ordin q (cu |q| = n) iar g este generatorul lui  $\mathbb{G}$ .

- Reamintim PLD:
- ▶ Fie  $\mathbb{G}$  un grup ciclic de ordin q (cu |q| = n) iar g este generatorul lui  $\mathbb{G}$ .
- Pentru fiecare  $h \in \mathbb{G}$  există un unic  $x \in \mathbb{Z}_q$  a.î.  $g^x = h$ .

- Reamintim PLD:
- ▶ Fie  $\mathbb{G}$  un grup ciclic de ordin q (cu |q| = n) iar g este generatorul lui  $\mathbb{G}$ .
- ▶ Pentru fiecare  $h \in \mathbb{G}$  există un unic  $x \in \mathbb{Z}_q$  a.î.  $g^x = h$ .
- ▶ PLD cere găsirea lui x știind  $\mathbb{G}$ , q, g, h; notăm  $x = \log_g h$ ;

- Reamintim PLD:
- Fie  $\mathbb{G}$  un grup ciclic de ordin q (cu |q| = n) iar g este generatorul lui  $\mathbb{G}$ .
- ▶ Pentru fiecare  $h \in \mathbb{G}$  există un unic  $x \in \mathbb{Z}_q$  a.î.  $g^x = h$ .
- ▶ PLD cere găsirea lui x știind  $\mathbb{G}$ , q, g, h; notăm  $x = \log_g h$ ;
- Atenție! Atunci când  $g^{x'} = h$  pentru un x' arbitrar (deci NU neapărat  $x \in \mathbb{Z}_q$ ), notăm  $\log_g h = [x' \mod q]$

Problema PLD se poate rezolva, desigur, prin forță brută, calculând pe rând toate puterile x ale lui g până când se găsește una potrivită pentru care  $g^x = h$ ;

- Problema PLD se poate rezolva, desigur, prin forță brută, calculând pe rând toate puterile x ale lui g până când se găsește una potrivită pentru care  $g^x = h$ ;
- ► Complexitatea timp este  $\mathcal{O}(q)$  iar complexitatea spațiu este  $\mathcal{O}(1)$ ;

- Problema PLD se poate rezolva, desigur, prin forță brută, calculând pe rând toate puterile x ale lui g până când se găsește una potrivită pentru care  $g^x = h$ ;
- ► Complexitatea timp este  $\mathcal{O}(q)$  iar complexitatea spațiu este  $\mathcal{O}(1)$ ;
- ▶ Dacă se precalculează toate valorile  $(x, g^x)$ , căutarea se face în timp  $\mathcal{O}(1)$  și spațiu  $\mathcal{O}(q)$ ;

- Problema PLD se poate rezolva, desigur, prin forță brută, calculând pe rând toate puterile x ale lui g până când se găsește una potrivită pentru care  $g^x = h$ ;
- ► Complexitatea timp este  $\mathcal{O}(q)$  iar complexitatea spațiu este  $\mathcal{O}(1)$ ;
- ▶ Dacă se precalculează toate valorile  $(x, g^x)$ , căutarea se face în timp  $\mathcal{O}(1)$  și spațiu  $\mathcal{O}(q)$ ;
- Sunt de interes algoritmii care pot obţine un timp mai bun la rulare decât forţa brută, realizând un compromis spaţiu-timp.

Se cunosc mai mulți astfel de algoritmi împărțiți în două categorii:

- Se cunosc mai mulți astfel de algoritmi împărțiți în două categorii:
  - algoritmi generici care funcționează în grupuri arbitrare (i.e. orice grupuri ciclice);

- Se cunosc mai mulți astfel de algoritmi împărțiți în două categorii:
  - algoritmi generici care funcționează în grupuri arbitrare (i.e. orice grupuri ciclice);
  - ▶ algoritmi *non-generici* care lucrează în grupuri *specifice* exploatează proprietăți speciale ale anumitor grupuri

- Se cunosc mai mulți astfel de algoritmi împărțiți în două categorii:
  - algoritmi generici care funcționează în grupuri arbitrare (i.e. orice grupuri ciclice);
  - ▶ algoritmi *non-generici* care lucrează în grupuri *specifice* exploatează proprietăți speciale ale anumitor grupuri
- Dintre algoritmii generici enumerăm:

- Se cunosc mai mulți astfel de algoritmi împărțiți în două categorii:
  - algoritmi generici care funcționează în grupuri arbitrare (i.e. orice grupuri ciclice);
  - ▶ algoritmi *non-generici* care lucrează în grupuri *specifice* exploatează proprietăți speciale ale anumitor grupuri
- Dintre algoritmii generici enumerăm:
- Metoda **Baby-step/giant-step**, datorată lui Shanks, calculează logaritmul discret într-un grup de ordin q în timp  $\mathcal{O}(\sqrt{q} \cdot (\log q)^c)$ ;

- Se cunosc mai mulți astfel de algoritmi împărțiți în două categorii:
  - algoritmi generici care funcționează în grupuri arbitrare (i.e. orice grupuri ciclice);
  - ▶ algoritmi *non-generici* care lucrează în grupuri *specifice* exploatează proprietăți speciale ale anumitor grupuri
- Dintre algoritmii generici enumerăm:
- Metoda **Baby-step/giant-step**, datorată lui Shanks, calculează logaritmul discret într-un grup de ordin q în timp  $\mathcal{O}(\sqrt{q} \cdot (\log q)^c)$ ;
- ightharpoonup pentru  $g \in mathbb{G}$  generator, elementele lui  $\mathbb G$  sunt

$$1 = g^0, g^1, g^2, ..., g^{q-1}, g^q = 1$$

- Se cunosc mai mulți astfel de algoritmi împărțiți în două categorii:
  - algoritmi generici care funcționează în grupuri arbitrare (i.e. orice grupuri ciclice);
  - ▶ algoritmi non-generici care lucrează în grupuri specifice exploatează proprietăți speciale ale anumitor grupuri
- Dintre algoritmii generici enumerăm:
- Metoda **Baby-step/giant-step**, datorată lui Shanks, calculează logaritmul discret într-un grup de ordin q în timp  $\mathcal{O}(\sqrt{q} \cdot (\log q)^c)$ ;
- ightharpoonup pentru  $g \in mathbb{G}$  generator, elementele lui  $\mathbb G$  sunt

$$1 = g^0, g^1, g^2, ..., g^{q-1}, g^q = 1$$

ightharpoonup știm că  $h=g^x$  se află între aceste valori

marcam și memorăm anumite puncte din grup, aflate la distanța  $t = \lfloor \sqrt{q} \rfloor$  (giant-steps)

$$g^0, g^t, g^{2t}, ..., g^{\lfloor q/t \rfloor \cdot t}$$

marcam și memorăm anumite puncte din grup, aflate la distanța  $t = \left| \sqrt{q} \right|$  (giant-steps)

$$g^0, g^t, g^{2t}, ..., g^{\lfloor q/t \rfloor \cdot t}$$

ightharpoonup știm că  $h=g^x$  se află în unul din aceste intervale

marcam și memorăm anumite puncte din grup, aflate la distanța  $t = \lfloor \sqrt{q} \rfloor$  (giant-steps)

$$g^0, g^t, g^{2t}, ..., g^{\lfloor q/t \rfloor \cdot t}$$

- ightharpoonup știm că  $h = g^x$  se află în unul din aceste intervale
- calculand, cu baby-steps, valorile

$$h \cdot g^1, h \cdot g^2, ..., h \cdot g^t$$

marcam și memorăm anumite puncte din grup, aflate la distanța  $t = \lfloor \sqrt{q} \rfloor$  (giant-steps)

$$g^0, g^t, g^{2t}, ..., g^{\lfloor q/t \rfloor \cdot t}$$

- ightharpoonup știm că  $h=g^x$  se află în unul din aceste intervale
- calculand, cu baby-steps, valorile

$$h \cdot g^1, h \cdot g^2, ..., h \cdot g^t$$

• una din ele va fi egala cu unul din punctele marcate i.e.  $h \cdot g^i = g^{k \cdot t}$ 

marcam și memorăm anumite puncte din grup, aflate la distanța  $t = \lfloor \sqrt{q} \rfloor$  (giant-steps)

$$g^0, g^t, g^{2t}, ..., g^{\lfloor q/t \rfloor \cdot t}$$

- ightharpoonup știm că  $h=g^x$  se află în unul din aceste intervale
- calculand, cu baby-steps, valorile

$$h \cdot g^1, h \cdot g^2, ..., h \cdot g^t$$

- una din ele va fi egala cu unul din punctele marcate i.e.  $h \cdot g^i = g^{k \cdot t}$
- ► Complexitatea timp este  $\mathcal{O}(\sqrt{q} \cdot polylog(q))$  iar complexitatea spațiu este  $\mathcal{O}(\sqrt{q})$

Metoda Baby-Step/Giant-Step este optimă ca timp de rulare, însă există alți algoritmi mai eficienți d.p.d.v. al complexității spațiu;

- Metoda Baby-Step/Giant-Step este optimă ca timp de rulare, însă există alţi algoritmi mai eficienţi d.p.d.v. al complexităţii spaţiu;
- Algoritmul Pohlig-Hellman poate fi folosit atunci când se cunoaște factorizarea ordinului q al grupului iar timpul de rulare depinde de factorii primi ai lui q;

- Metoda Baby-Step/Giant-Step este optimă ca timp de rulare, însă există alţi algoritmi mai eficienţi d.p.d.v. al complexităţii spaţiu;
- Algoritmul Pohlig-Hellman poate fi folosit atunci când se cunoaște factorizarea ordinului q al grupului iar timpul de rulare depinde de factorii primi ai lui q;
- Pentru ca algoritmul să nu fie eficient, trebuie ca cel mai mare factor prim al lui q să fie de ordinul  $2^{160}$ .

 Algoritmii non-generici sunt potențial mai puternici decât cei generici;

- Algoritmii non-generici sunt potențial mai puternici decât cei generici;
- ► Cel mai cunoscut algoritm pentru PLD în  $\mathbb{Z}_p^*$  cu p prim este algoritmul GNFS (General Number Field Sieve) cu complexitate timp  $2^{\mathcal{O}(n^{1/3} \cdot (\log n)^{2/3})}$  unde  $|p| = \mathcal{O}(n)$ ;

- Algoritmii non-generici sunt potențial mai puternici decât cei generici;
- ► Cel mai cunoscut algoritm pentru PLD în  $\mathbb{Z}_p^*$  cu p prim este algoritmul GNFS (General Number Field Sieve) cu complexitate timp  $2^{\mathcal{O}(n^{1/3} \cdot (\log n)^{2/3})}$  unde  $|p| = \mathcal{O}(n)$ ;
- Există și un alt algoritm non-generic numit metoda de calcul a indicelui care rezolvă DLP în grupuri ciclice  $\mathbb{Z}_p^*$  cu p prim în timp sub-expoențial în lungimea lui p.

- Algoritmii non-generici sunt potențial mai puternici decât cei generici;
- ► Cel mai cunoscut algoritm pentru PLD în  $\mathbb{Z}_p^*$  cu p prim este algoritmul GNFS (General Number Field Sieve) cu complexitate timp  $2^{\mathcal{O}(n^{1/3} \cdot (\log n)^{2/3})}$  unde  $|p| = \mathcal{O}(n)$ ;
- Există și un alt algoritm non-generic numit metoda de calcul a indicelui care rezolvă DLP în grupuri ciclice  $\mathbb{Z}_p^*$  cu p prim în timp sub-expoențial în lungimea lui p.
- Această metodă seamănă cu algoritmul sitei pătratice pentru factorizare;

#### Important de reținut!

- ► Cel mai bun algoritm pentru DLP este sub-exponențial;
- Se pot construi funcții hash rezistente la coliziuni bazate pe dificultatea DLP;