# Projekt Zespołowy Etap projektu – projektowanie rozwiązania na zadaną architekturę

Autorzy: Biernacka Kamila Kania Dominik Leśniak Mateusz Maziarz Wojciech

kwiecień 2021

#### ${\bf Streszczenie}$

Poniższe sprawozdanie jest wynikiem pracy na drugim etapie projektu zespołowego z implementacji metody indeksu w architekturach GPU. Przedstawiono w nim przygotowane przez zespół projekty i rysunki koncepcyjne wymaganych do zaimplementowania algorytmów.

# Spis treści

1 Oznaczenia		3	
2	Mn	ożenie modularne dużych liczb	4
3	Poszukiwanie relacji i faktoryzacja w bazie		
	3.1	Szybkie potęgowanie modularne	5
	3.2	Faktoryzacja w bazie	7
	3.3	Budowa relacji	11
4	Elir	ninacja Gaussa w pierścieniu $\mathbb{Z}_{p-1}$	13
		Algorytm Euklidesa	13
		Rozszerzony algorytm Euklidesa	
5	Elir	ninacia Gaussa	17

# 1 Oznaczenia

Tablica 1: Oznaczenia funkcji i operatorów. Źródło: opracowanie własne

Symbol	Opis
>>	przesunięcie bitowe
&&	koniunkcja bitowa
%	reszta z dzielenia
to_bin()	zwraca postać binarną argumentu
length()	zwraca długość argumentu
randomInt()	zwraca losową liczbę całkowitą
swap(a,b)	zmiennej a przypisuje wartość zmiennej b i odwrotnie
$inversibleIndex(A_i)$	zwraca indeks elementu odwracalnego w danym wektorze

#### 2 Mnożenie modularne dużych liczb

W celu wykonania mnożenia dużych liczb  $a,b \in \mathbb{F}_p$  wykorzystany zostanie algorytm 2. Pierwszym krokiem jest przedstawienie liczb a,b w postaci  $a=x_1\cdot 2^{32}+y_1$  oraz  $b=x_2\cdot 2^{32}+y_2$ .

Wtedy

$$r_p = r_p(ab) = r_p((x_1 \cdot 2^{32} + y_1)(x_2 \cdot 2^{32} + y_2)) = r_p(x_1x_2 \cdot_p 2^{64}) +_p r_p(x_1y_2 \cdot_p 2^{32}) +_p r_p(x_2y_1 \cdot_p 2^{32}) +_p r_p(y_1y_2).$$

Do wyznaczenia pośrednich wartości  $r_p$  wykorzystywany jest algorytm 1. Algorytm mnożenia pośredniego działa analogicznie do algorytmu 2. Różnicą jest przedstawienie czynników jako  $x \cdot 2^{16} + y$ .

#### Algorithm 1: Mnożenie pośrednie, halfMult

**Input:** a, b - dwie liczby całkowite, p - modulnik

Output: result - wynik mnożenia

- 1  $x_1 \leftarrow a >> 16$
- $y_1 \leftarrow a \&\& 0xffff$
- 3  $x_2 \leftarrow b >> 16$
- 4  $y_2 \leftarrow b \&\& 0xffff$
- 5  $half_a \leftarrow (((x_1x_2)\%p) \cdot r_p(2^{32}))\%p$
- 6  $half_b \leftarrow (((x_1y_2)\%p) \cdot r_p(2^{16}))\%p$
- 7  $half_c \leftarrow (((x_2y_1)\%p) \cdot r_p(2^{16}))\%p$
- **8**  $half_d \leftarrow (y_1y_2)\%p$
- 9 return  $(half_a + half_b + half_c + half_d)\%p$

#### Algorithm 2: Pełne mnożenie modularne dwóch liczb, mult

**Input:** a, b - dwie liczby całkowite, p - modulnik

Output: result - wynik mnożenia

- $1 x_1 \leftarrow a >> 32$
- $y_1 \leftarrow a \&\& 0xffffffff$
- **3**  $x_2 \leftarrow b >> 32$
- 4  $y_2 \leftarrow b \&\& 0xffffffff$
- 5  $half_a \leftarrow (halfMult(x_1, x_2) \cdot r_p(2^{64}))\%p$
- 6  $half_b \leftarrow (halfMult(x_1, y_2) \cdot r_p(2^{32}))\%p$
- 7  $half_c \leftarrow (halfMult(x_2, y_1) \cdot r_p(2^{32}))\%p$
- $\mathbf{s} \ half_a \leftarrow halfMult(y_1, y_2)$
- 9 return  $(half_a + half_b + half_c + half_d)\%p$

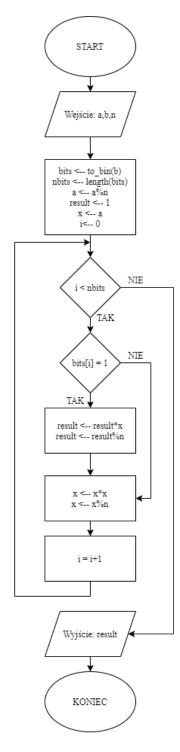
### 3 Poszukiwanie relacji i faktoryzacja w bazie

#### 3.1 Szybkie potęgowanie modularne

Metoda indeksu wymaga obliczenia wartości typu  $a^b \mod n$ . Szybkie potęgowanie modularne jest prostym algorytmem pozwalającym zredukować liczbę mnożeń i dzieleń modulo z b do  $O(\log b)$ .

Algorithm 3: Szybkie potęgowanie modularne, fastPow

```
Input : podstawa potęgi a, wykładnik potęgi b, modulnik n
    Output: a^b \mod n
 1 bits \leftarrow to \ bin(b)
 2 \ nbits \leftarrow length(bits)
 a \leftarrow a\%n
 4 result \leftarrow 1
 \mathbf{5} \ x \leftarrow a
 6 for i \leftarrow \theta to nbits do
        if bits/i/==1 then
            result \leftarrow result * x
            result \leftarrow result\%n
 9
10
        x \leftarrow x * x
        x \leftarrow x\%n
12 return result
```



Rysunek 1: Schemat blokowy algorytmu 3

#### 3.2 Faktoryzacja w bazie

Dana jest baza  $\mathcal{N}=\{2,3,\ldots p_k\}$ , gdzie  $p_i\in\mathcal{P}$  i  $p_k$  jest największą liczbą pierwszą mniejszą B. W celu faktoryzacji wykorzystany zostanie algorytm 4.

```
Algorithm 4: Faktoryzacja w bazie, factor
```

```
Input: a - faktoryzowana liczba, \mathcal{N} - baza rozkładu

Output: result = [e_1, e_2, \dots, e_k] - czynniki

1 for i \leftarrow 0 to k do

2 | counter \leftarrow 0

3 | while a\%N[i] do

4 | a \leftarrow \frac{a}{N[i]}

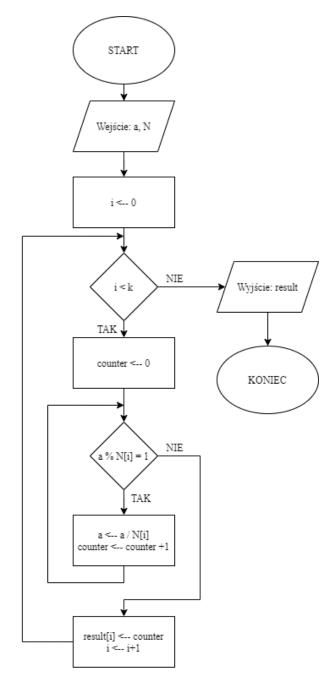
5 | counter \leftarrow counter + 1

6 | end

7 | result[i] \leftarrow counter

8 end

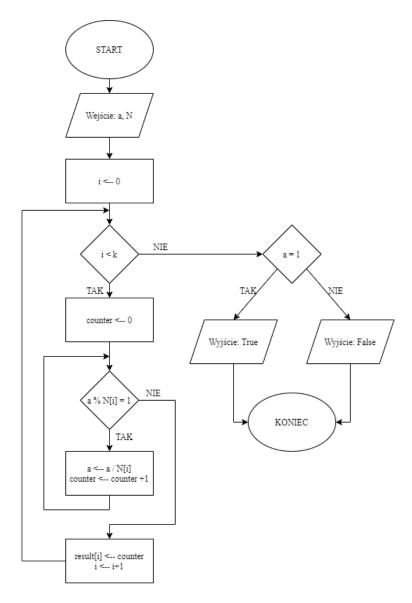
9 return result
```



Rysunek 2: Schemat blokowy algorytmu 4

# ${\bf Algorithm~5:} \ {\bf Sprawdzenie} \ {\bf czy} \ {\bf liczba} \ {\bf faktoryzuje} \ {\bf się} \ {\bf w} \ {\bf wybranej} \ {\bf bazie}, \\ {\bf IsFactored}$

```
Input: a - faktoryzowana liczba, \mathcal N - baza rozkładu
    Output: result = [e_1, e_2, \dots, e_k] - czynniki
 \mathbf{1} \ \mathbf{for} \ i \leftarrow 0 \ \mathbf{\textit{to}} \ k \ \mathbf{do}
         counter \leftarrow 0
 \mathbf{2}
        while a\%N[i] do
 3
             a \leftarrow \frac{a}{N[i]}
 4
 5
             counter \leftarrow counter + 1
 6
        result[i] \leftarrow counter
 8 end
 9 if a == 1 then
10 return True
11 end
12 else
13 return False
14 end
```



Rysunek 3: Schemat blokowy algorytmu 5

#### 3.3 Budowa relacji

W celu zbudowania relacji  $\mathcal{R}$  generowanych jest l liczb losowych  $e_i$ . Następnie, przy wykorzystaniu algorytmu 3, wyznaczane są wartości  $a^{e_i}$ .

Niech e będzie tablicą l- elementową, jako fastPow(a,e,p) rozumiane jest jednoczesne wykonanie  $fastPow(a,e_i,p)$  dla każdego elementu tablicy z wykorzystaniem procesora graficznego.

Algorithm 6: Budowa relacji, relationBuild

```
Input: a - generator, l - wielkość zbioru relacji, p - modulnik Output: R - zbiór relacji

1 for i \leftarrow 0 to l do

2 | e[i] \leftarrow randomInt()

3 end

4 R \leftarrow fastPow(a, e, p)

5 for i \leftarrow 0 to l do

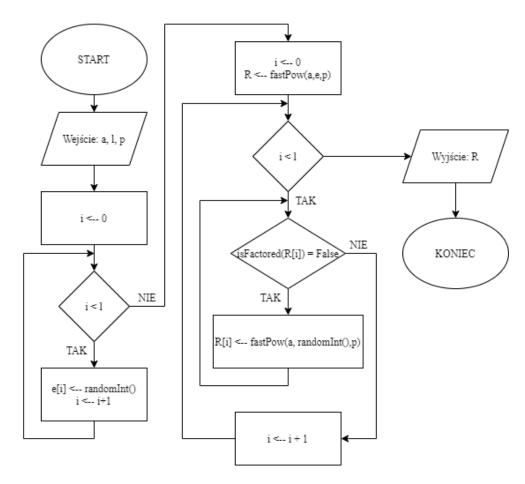
6 | while not isFactored(R[i]) do

7 | R[i] \leftarrow fastPow(a, randomInt(), p)

8 | end

9 end

10 return R
```



Rysunek 4: Schemat blokowy algorytmu 6

# 4 Eliminacja Gaussa w pierścieniu $\mathbb{Z}_{p-1}$

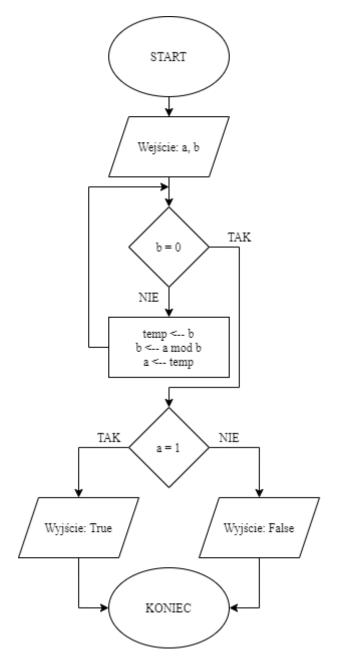
#### 4.1 Algorytm Euklidesa

Poniższy schemat wykorzystuje algorytm Euklidesa do sprawdzenia, czy podane na wejściu dwie liczby są względnie pierwsze.

```
Algorithm 7: Algorytm Euklidesa, isInversible

Input: a, b - liczby naturalne
Output: True, jeśli gcd(a, b) == 1, False w przeciwnym przypadku.

1 while b \neq 0 do
2 | temp \leftarrow b
3 | b \leftarrow a \mod b
4 | a \leftarrow temp
5 if a == 1 then
6 | return True
7 else
8 | return False
```



Rysunek 5: Schemat blokowy algorytmu 7

#### 4.2 Rozszerzony algorytm Euklidesa

Tożsamość Bezout mówi, że liczby a i p są względnie pierwsze i wtedy i tylko wtedy, gdy istnieją takie liczby s i t, że

$$ps + at = 1$$

Wówczas, po zredukowaniu tej równości modulo p, otrzymuje się

$$at \equiv 1 \mod p$$
,

czyli t jest elementem odwrotnym a w pierścieniu  $\mathbb{Z}_p.$ 

Wykorzystując poniższy algorytm możemy znaleźć odwrotność w dowolnym pierścieniu liczbowym.

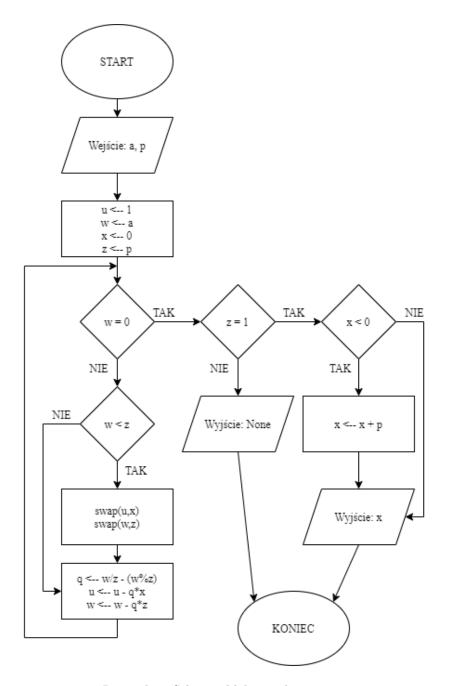
#### Algorithm 8: Rozszerzony Algorytm Euklidesa, inverse

```
Input: a, p - liczby naturalne
```

Output:  $x = a^{-1} \mod p$  lub informacja, że taka liczba nie istnieje

```
\begin{array}{lll} \mathbf{1} & u \leftarrow 1, w \leftarrow a, x \leftarrow 0, z \leftarrow p \\ \mathbf{2} & \mathbf{while} \ w \neq 0 \ \mathbf{do} \\ \mathbf{3} & \mathbf{if} \ w < z \ \mathbf{then} \\ \mathbf{4} & \mathbf{swap}(u, x) \\ \mathbf{5} & \mathbf{swap}(w, z) \\ \mathbf{6} & \mathbf{q} \leftarrow w/z - (w\%z) \\ \mathbf{7} & \mathbf{u} \leftarrow u - \mathbf{q} \cdot x \ w \leftarrow w - \mathbf{q} \cdot z \\ \mathbf{8} & \mathbf{if} \ z \neq 1 \ \mathbf{then} \\ \mathbf{9} & \mathbf{return} \ None \\ \mathbf{10} & \mathbf{if} \ x < 0 \ \mathbf{then} \\ \mathbf{11} & \mathbf{x} \leftarrow x + p \end{array}
```

12 return x



Rysunek 6: Schemat blokowy algorytmu 8

#### 5 Eliminacja Gaussa

Niech

$$\mathbb{A}_{l,k} = \begin{bmatrix} a_{0,0} & a_{0,1} & \cdots & a_{0,k} \\ a_{1,0} & a_{1,1} & \cdots & a_{1,k} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{l,0} & a_{l,1} & \cdots & a_{l,k} \end{bmatrix}.$$

Jako  $\mathbb{A}_i = [a_{i,0}, a_{i,1}, \dots, a_{i,k}]$  rozumiany jest *i*-wiersz macierzy. Wtedy, następujący zapis  $\mathbb{C} = \mathbb{A}_n - \mathbb{A}_m$ , gdzie  $\mathbb{C} = [c_0, c_1, \dots, c_k]$  oznacza jednoczesne wykonanie działania  $c_j = \mathbb{A}_{n,j} - \mathbb{A}_{m,j}$  dla każdego elementu wiersza z wykorzystaniem procesora graficznego. Natomiast  $\mathbb{C} = mult(\mathbb{A}_m, b)$  rozumiany jest jako jednoczesne wykonanie  $mult(a_{m,j}, b)$ . Zapis  $\mathbb{A}_{l+1,k} \leftarrow \frac{\mathbb{A}_{l,k}}{vector}$  oznacza dopisanie wiersza vector jako ostatni wiersz macierzy.

#### Algorithm 9: Algorytm eliminacji Gaussa, Gauss

```
Input: \mathbb{A}_{l,k} = \mathbb{A}_{l-1,k} || \mathbb{E}_{1,k}
    Output: X_{1,k}
 1 for j \leftarrow 0 to l do
 2
         for i \leftarrow 0 to k do
               if i \neq j then
 3
                    inversibleIdx \leftarrow inversibleIndex(A_i)
 4
                    while inversibleIdx == -1 and not isInversible(a_{j,j}) do
  5
                         \mathbb{A}_{l+1,k} \leftarrow \frac{\mathbb{A}_{l,k}}{relationBuild(a,1,p)}
  6
  7
                         inversibleIdx \leftarrow inversibleIndex(A_i)
  8
                         swap(\mathbb{A}_i, \mathbb{A}_{inversibleIdx})
  9
10
                    b \leftarrow mult(a_{i,j}, inverse(a_{j,j}, p-1), p-1)
11
                    tmp \leftarrow mult(\mathbb{A}_i, b, p-1)
12
13
                    \mathbb{A}_i \leftarrow \mathbb{A}_i - tmp
               end
         end
15
16 end
17 for i \leftarrow 0 to k do
         b \leftarrow inverse(a_{i,i}, p-1)
         \mathbb{A}_i \leftarrow mult(\mathbb{A}_i, b, p-1)
19
20 end
21 return \mathbb{A}_k
```