

Elliptische-Kurven-Kryptographie

Kevin Kappelmann, Lukas Stevens

1. Mai 2016

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung und Motivation	1
2	Grundbegriffe	1
2.1	Affine Ebenen	2
2.2	Projektive Ebenen	3
2.2.1	Die projektive Ebene $\text{PG}(2, \mathbb{F})$	4
2.2.2	Konstruktion affiner Ebenen aus projektiven Ebenen	6
3	Elliptische Kurven E	7
3.1	Die unendliche Gerade über $\text{PG}(2, \mathbb{F})$	7
3.2	Definition elliptischer Kurven	8
3.3	Affine Darstellung elliptischer Kurven	10
4	Eine Gruppe über E	11
4.1	Tangenten elliptischer Kurven	11
4.2	Schnittpunkte von Geraden mit elliptischen Kurven	11
4.3	Die Schnittpunkt-Verknüpfung \oplus über E	11
4.4	Die Gruppe $(E, +)$	12
5	Anwendung elliptischer Kurven in der Kryptologie	13
5.1	Verschlüsselung und das diskrete Logarithmierungsproblem	13
5.2	ElGamal	14
5.3	Noch einen für Signaturen	14

Abbildungsverzeichnis

1	Minimalmodell einer affinen Ebene	2
2	Parallelen in der reellen affinen Ebene	3
3	Fano-Ebene	4
4	Punkte und Geraden projektiver reeller Ebenen	6
5	Parallelen in $\text{PG}(2, \mathbb{F})$ nach Entfernen einer Geraden	7
6	Nicht kollineare Punkte in $\text{PG}(2, \mathbb{F})$ nach Entfernen einer Geraden	7
7	Kurven mit Singularitäten (Knoten und Spitze)	9
8	Beispiele elliptischer Kurven	11
9	Addition in $(E, +)$	13

Tabellenverzeichnis

1	Vergleich Schlüssellängen	1
---	-------------------------------------	---

1 Einleitung und Motivation

Kryptosysteme wie RSA, Diffie-Hellman¹ und ElGamal¹, die sich auf die Schwere der Primfaktorzerlegung bzw. dem diskreten Logarithmenproblem über Ganzzahlen stützen, benötigen sehr große Schlüssellängen, um eine ausreichend hohe Sicherheit zu garantieren. Daraus ergibt sich sowohl ein hoher Energie- als auch Speicherbedarf für die Berechnung der Algorithmen, was vor allem für Microchips und eingebettete Systeme ein Problem darstellt.

Eine Lösung für dieses Problem sind elliptische Kurven. Diese algebraischen Kurven tragen eine Gruppenstruktur, über die das diskrete Logarithmenproblem deutlich schwerer lösbar ist, als über Gruppen mit Ganzzahlen. Kryptosysteme, die auf elliptische Kurven beruhen, kommen dadurch mit erheblich kürzeren Schlüsseln bei vergleichbarer Sicherheit aus. [3, Seite 53]

Nachfolgende Tabelle verdeutlicht diesen Sachverhalt. Spalte 1 kennzeichnet die maximale Sicherheit (in Bits) für den jeweiligen Algorithmus und der angegebenen Schlüssellänge (in Bits). Rot markierte Felder gelten als kryptographisch unsicher, grüne als aktuell sicher.

Sicherheitsniveau	RSA/Diffie-Hellman ¹	Elliptische-Kurven
≤ 80	1024	160-223
112	2048	224-255
128	3072	256-383
192	7680	384-511
256	15360	512+

Tabelle 1: Vergleich Schlüssellängen

Die Verwendung elliptischer Kurven in der Kryptographie wurde Mitte der 1980er Jahre von Neal Koblitz [9] und Victor S. Miller [10] unabhängig voneinander vorgeschlagen. Aufgrund der vorteilhaften Eigenschaften gewinnt die **Elliptische-Kurven-Kryptographie** (kurz **ECC** für Elliptic Curves Cryptography) stets mehr an Bedeutung und löst ältere Verfahren wie RSA in den verschiedensten Bereichen ab. Vor allem in Umgebungen mit begrenzten Kapazitäten, wie z.B. Smartcards, ist ECC bereits weit verbreitet.

So verwendet beispielsweise Österreich seit 2004 als Vorreiter für alle gängigen Bürgerkarten ECC. [1] Aber auch die Reisepässe der meisten Europäischen Staaten nutzen inzwischen meist in einer Form ECC. [13]

2 Grundbegriffe

Um elliptische Kurven einführen zu können, müssen wir uns zunächst mit affiner und projektiver Geometrie und ihrer Verwandtheit auseinander setzen. Wir führen hierfür zunächst allgemein die Begriffe der affinen und projektiven Ebene ein und konstruieren uns eine projektive Ebene $PG(2, \mathbb{F})$ über einen beliebigen Körper $(\mathbb{F}, +, *)$.

In den folgenden Kapiteln kürzen wir zu Gunsten der Notation den Körper $(\mathbb{F}, +, *)$ mit \mathbb{F} ab.

¹In der jeweiligen Implementierung als Gruppe über ganze Zahlen

2.1 Affine Ebenen

Definition 2.1. Es sei \mathcal{A} eine Menge und \mathcal{G} eine Teilmenge der Potenzmenge von \mathcal{A} , d.h. $\mathcal{G} \subseteq \text{Pot}(\mathcal{A})$. Die Menge \mathcal{A} nennt man die **Punktmenge** und die Menge \mathcal{G} die **Geradenmenge** der affinen Ebene $(\mathcal{A}, \mathcal{G})$, falls folgende drei Bedingungen erfüllt sind:

- (A1) Zu je zwei Elementen $a, b \in \mathcal{A}$ mit $a \neq b$ existiert genau ein $G \in \mathcal{G}$ mit $a, b \in G$ (durch zwei verschiedene Punkte geht genau eine Gerade).
Wir schreiben $\overline{a, b}$ für dieses G .
- (A2) Zu $G \in \mathcal{G}$ und $a \in \mathcal{A} \setminus G$ existiert genau ein $G' \in \mathcal{G}$ mit $a \in G'$ und $G \cap G' = \emptyset$ (durch jeden Punkt geht genau eine Gerade, die zu einer gegebenen Gerade parallel ist).
Das sogenannte **Parallelenaxiom**.
- (A3) Es existieren drei Elemente $a, b, c \in \mathcal{A}$ mit $c \notin \overline{a, b}$ (es gibt drei Punkte, die nicht alle auf einer Gerade liegen).

Beispiel 2.2. Das **Minimalmodell** einer affinen Ebene umfasst genau 4 Punkte. [6, Seite 16]

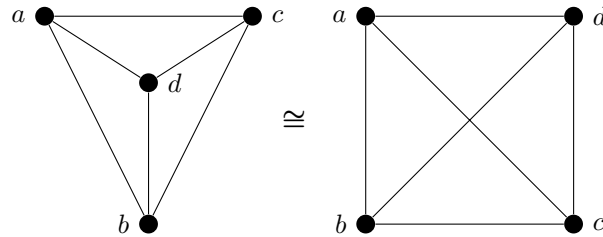


Abbildung 1: Minimalmodell einer affinen Ebene

Satz 2.3. Es sei \mathbb{F} ein beliebiger Körper und \mathbb{F}^2 der zweidimensionale \mathbb{F} -Vektorraum mit Nullvektor $\mathbf{0}$. Wir setzen

$$\mathcal{G} := \{a + \mathbb{F}b \mid a, b \in \mathbb{F}^2 \wedge b \neq \mathbf{0}\}$$

wobei $\mathbb{F}b = \{\lambda b \mid \lambda \in \mathbb{F}\}$ den von b erzeugten eindimensionalen Untervektorraum von \mathbb{F}^2 darstellt. Dann ist $(\mathbb{F}^2, \mathcal{G})$ eine affine Ebene.

Beweis. Wir verweisen hier auf [4, Seite 87]. □

Beispiel 2.4. Wählen wir für \mathbb{F} den Körper \mathbb{R} , so erhalten wir für $(\mathbb{R}^2, \mathcal{G})$ die reelle affine Ebene (‘‘Den zweidimensionalen Raum unserer Anschauung’’) mit Punkten und Geraden in der uns üblichen Interpretation.



Abbildung 2: Parallelen in der reellen affinen Ebene

2.2 Projektive Ebenen

Definition 2.5. Es sei \mathcal{P} eine Menge und \mathcal{G} eine Teilmenge der Potenzmenge von \mathcal{P} , d.h. $\mathcal{G} \subseteq \text{Pot}(\mathcal{P})$. Die Menge \mathcal{P} nennt man die **Punktmenge** und die Menge \mathcal{G} die **Geradenmenge** der projektiven Ebene $(\mathcal{P}, \mathcal{G})$, falls folgende drei Bedingungen erfüllt sind:

- (P1) Zu je zwei Elementen $P, Q \in \mathcal{P}$ mit $P \neq Q$ existiert genau ein $G \in \mathcal{G}$ mit $P, Q \in G$ (durch zwei verschiedene Punkte geht genau eine Gerade).
Wir schreiben $\overline{P, Q}$ für dieses G .
- (P2) Für je zwei $G, H \in \mathcal{G}$ mit $G \neq H$ gilt $|G \cap H| = 1$ (zwei verschiedene Geraden schneiden sich in genau einem Punkt).
- (P3) Es existieren vier verschiedene Elemente in \mathcal{P} , sodass immer höchstens zwei davon in jedem beliebigen $G \in \mathcal{G}$ liegen (es gibt vier Punkte, sodass nie drei davon auf derselben Gerade liegen).

Im wesentlichen Unterschied zu affinen Ebenen existieren in einer projektiven Ebene **keine Parallelen**.

Beispiel 2.6. Die **Fano-Ebene** ist das Minimalmodell einer projektiven Ebene und umfasst genau 7 Punkte (beachte: auch der Kreis gilt hier als Gerade!). [5, Seite 9]
Bemerkenswert ist die Tatsache, dass durch Entfernen einer beliebigen Gerade und den daraufliegenden Punkten eine affine Ebene entsteht. Dies ist kein Spezialfall sondern funktioniert immer, was wir auch im Abschnitt 2.2.2 zeigen werden.



Abbildung 3: Fano-Ebene

2.2.1 Die projektive Ebene $\text{PG}(2, \mathbb{F})$

Es sei \mathbb{F} ein beliebiger Körper mit Nullelement 0 und \mathbb{F}^3 der dreidimensionale \mathbb{F} -Vektorraum mit Nullvektor $\mathbf{0}$. Wir definieren eine Äquivalenzrelation \sim für alle $a, b \in \mathbb{F}^3 \setminus \{\mathbf{0}\}$ wie folgt:

$$a \sim b \Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{F} \setminus \{0\} : \lambda a = b$$

Wir schreiben $[a]$ oder auch $(a_1 : a_2 : a_3)$ für die Äquivalenzklassen von $a = (a_1, a_2, a_3) \in \mathbb{F}^3 \setminus \{\mathbf{0}\}$.

Man bemerke: Für einen Vektor $a \in \mathbb{F}^3 \setminus \{\mathbf{0}\}$ stellt $[a] \cup \{\mathbf{0}\}$ gerade den von a aufgespannten eindimensionalen Untervektorraum $\langle a \rangle = \mathbb{F}a = \{\lambda a \mid \lambda \in \mathbb{F}\}$ dar.

Weiters definieren wir uns die *Quotientenmenge*, d.h. die Menge aller Äquivalenzklassen, als unsere Punktemenge:

$$\mathcal{P} := (\mathbb{F}^3 \setminus \{\mathbf{0}\}) / \sim = \{[a] \mid a \in \mathbb{F}^3 \setminus \{\mathbf{0}\}\}$$

\mathcal{P} stellt ein sogenanntes **homogenes Koordinatensystem** dar. Im Gegensatz zu den uns vertrauten (inhomogenen) Koordinaten, die jeden Punkt eindeutig identifizieren, haben homogene Koordinaten die Eigenschaft, dass sie für einen gegebenen Punkt nicht eindeutig bestimmt sind. So wird beispielsweise der Punkt $P = (2, 4, 8) \in \mathbb{R}^3$ sowohl von den homogenen Koordinaten $(1 : 2 : 4)$ als auch $(2 : 4 : 8)$ beschrieben.

Für zwei Punkte $P = [a], Q = [b] \in \mathcal{P}$ mit $P \neq Q$ setzen wir die Verbindungsgerade zwischen P und Q fest mit:

$$\overline{P, Q} := \{[\lambda a + \mu b] \mid (0, 0) \neq (\lambda, \mu) \in \mathbb{F}^2\}$$

Mit $\lambda = 1$ und $\mu = 0$ bzw. $\lambda = 0$ und $\mu = 1$ folgt direkt $P, Q \in \overline{P, Q}$.

Nun bilden wir noch die Menge aller Geraden:

$$\mathcal{G} := \{\overline{P, Q} \mid P, Q \in \mathcal{P} \wedge P \neq Q\}$$

Man beachte, dass die Bedingung $[a] = P \neq Q = [b]$ gleichbedeutend ist mit der linearen Unabhängigkeit der Vektoren $a, b \in \mathbb{F}^3$. Für zwei Punkte $P, Q \in \mathcal{P}$ stellt $\overline{P, Q} \cup \{\mathbf{0}\}$ also gerade den zweidimensionalen Untervektorraum $\langle a, b \rangle = \mathbb{F}a + \mathbb{F}b = \{\lambda a + \mu b \mid \lambda, \mu \in \mathbb{F}\}$ dar. Die Menge der Punkte einer Geraden $\overline{P, Q}$ entsprechen somit der Menge der eindimensionalen Untervektorräume, die jeweils als Teilmenge in $\mathbb{F}a + \mathbb{F}b$ enthalten sind. Formell ausgedrückt:

$$[c] \in \overline{[a], [b]} \Leftrightarrow \mathbb{F}c \subseteq \mathbb{F}a + \mathbb{F}b \Leftrightarrow c \in \mathbb{F}a + \mathbb{F}b$$

Definition 2.7. Es sei V ein n -dimensionaler Vektorraum, U ein beliebiger $(n-1)$ -dimensionaler Untervektorraum von V und $v \in V$ beliebig. Eine Teilmenge $H \subset V$ nennt man **Hyperebene** von V , wenn gilt:

$$H = v + U = \{v + u \mid u \in U\}$$

Wird für den Vektor v der Nullvektor gewählt, so wird die erzeugte Ebene auch als *lineare Hyperebene* bezeichnet.

In unserem Fall stellt also jede Gerade $\overline{P, Q} \cup \{\mathbf{0}\}$ eine lineare Hyperebene über \mathbb{F}^3 dar.

Satz 2.8. Es sei V ein n -dimensionaler Vektorraum, U ein beliebiger $(n-1)$ -dimensionaler Untervektorraum von V und $v \in V$ beliebig. Jede Hyperebene $H = v + U$ lässt sich für ein geeignetes $n \in V \setminus \{\mathbf{0}\}$ äquivalent als Lösungsmenge einer homogenen linearen Gleichung beschreiben:

$$H = \{w \in V \mid \langle n, w - v \rangle = 0\}$$

Wobei $\langle a, b \rangle$ das Standardskalarprodukt zweier Vektoren a, b darstellt.

Beweis. Wir verweisen hier auf [2, Seite 189]. □

Bemerkung: Es ergibt sich, dass n ein Normalenvektor zu H sein muss.

Satz 2.8 lässt eine alternative Definition unserer Geraden zu, die uns oft nützlich sein wird. Da alle Geraden $\overline{P, Q} \cup \{\mathbf{0}\}$ lineare Hyperebenen sind, gilt nämlich für ein geeignetes $n = (n_1, n_2, n_3) \in \mathbb{F}^3 \setminus \{\mathbf{0}\}$:

$$\overline{P, Q} = \{(a_1 : a_2 : a_3) \in \mathcal{P} \mid n_1 a_1 + n_2 a_2 + n_3 a_3 = 0\}$$

und somit

$$[c] \in \overline{P, Q} \Leftrightarrow n_1 c_1 + n_2 c_2 + n_3 c_3 = 0$$

Satz 2.9. Es ist $\text{PG}(2, \mathbb{F}) := (\mathcal{P}, \mathcal{G})$ eine projektive Ebene über \mathbb{F} .

Beweis. Wir müssen zeigen, dass die unter Definition 2.5 festgelegten Bedingungen (P1), (P2) und (P3) gelten.

(P1) Es sei $P, Q \in \mathcal{P}$ mit $P \neq Q$. Durch Definition unserer Menge \mathcal{G} folgt direkt $\overline{P, Q} \in \mathcal{G}$. Die Eindeutigkeit ergibt sich aus (P2).

(P2) Es sei $G, H \in \mathcal{G}$ mit $P \neq Q$. Es gibt also zwei linear unabhängige Vektoren $(a, b, c), (a', b', c') \in \mathbb{F}^3 \setminus \{\mathbf{0}\}$ mit:

$$\begin{aligned} G &= \{(x : y : z) \in \mathcal{P} \mid ax + by + cz = 0\} \quad \text{und} \\ H &= \{(x : y : z) \in \mathcal{P} \mid a'x + b'y + c'z = 0\} \end{aligned}$$

Es folgt:

$$G \cap H = \{(x : y : z) \in \mathcal{P} \mid ax + by + cz = 0 \wedge a'x + b'y + c'z = 0\}$$

Dieses lineare Gleichungssystem hat als Lösungsmenge einen eindimensionalen Untervektorraum, also genau einen Punkt in \mathcal{P} . Folglich gilt $|G \cap H| = 1$.

(P3) Die vier Punkte $(1 : 0 : 0), (0 : 1 : 0), (0 : 0 : 1), (1 : 1 : 1)$ erfüllen die Bedingung.

□

Beispiel 2.10. Mit Wahl von $\mathbb{F} = \mathbb{R}$ erhält man für $\text{PG}(2, \mathbb{R})$ die reelle projektive Ebene, die über dasselbe Koordinatensystem, wie der euklidische Raum (‘‘Der dreidimensionale Raum unserer Anschauung’’), definiert ist.

Die projektiven Punkte entsprechen den eindimensionalen Untervektorräumen von \mathbb{R}^3 , d.h. die Menge aller Geraden durch den Ursprung und die Menge der projektiven Geraden entspricht analog der Menge aller Ebenen durch den Ursprung. Der Punkt $(0, 0, 0)$ ist dabei nicht enthalten.

Der Schnittpunkt zweier projektiven Geraden, d.h. anschaulich betrachtet zweier Ursprungsebenen, ergibt genau eine Ursprungsgerade, also einen projektiven Punkt.

Wählt man zwei projektive Punkte P, Q , d.h. anschaulich betrachtet zwei Ursprungsgeraden, so ergibt sich als Verbindungsgerade $\overline{P, Q}$ die Ebene, die beide Geraden umfässt und durch den Ursprung verläuft.

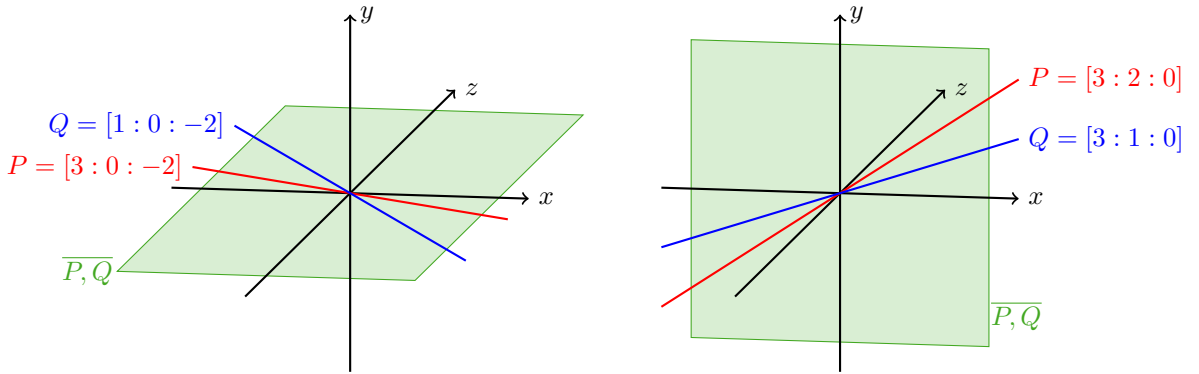


Abbildung 4: Punkte und Geraden projektiver reeller Ebenen

2.2.2 Konstruktion affiner Ebenen aus projektiven Ebenen

Wie wir bereits im Beispiel 2.6 erkannt haben, erhält man durch Entfernen einer beliebigen Gerade einer projektiven Ebene und aller sich darauf befindenden Punkten, eine affine Ebene. Dies wollen wir nun beweisen.

Satz 2.11. Es sei $(\mathcal{P}, \mathcal{G})$ eine projektive Ebene und $U \in \mathcal{G}$ beliebig. Wir definieren:

$$\mathcal{P}_U := \mathcal{P} \setminus U, \quad \mathcal{G}_U := \{G \cap \mathcal{P}_U \mid G \in \mathcal{G} \setminus \{U\}\} = \{G \setminus U \mid G \in \mathcal{G} \setminus \{U\}\}$$

Dann ist $(\mathcal{P}_U, \mathcal{G}_U)$ eine affine Ebene.

Beweis. Wir müssen zeigen, dass die unter Definition 2.1 festgelegten Bedingungen (A1), (A2) und (A3) gelten.

- (A1) Zwei beliebige Punkte $P, Q \in \mathcal{P}_U$ sind wegen (P1) durch genau eine Gerade verbunden. Diese Gerade wurde nicht entfernt, denn sonst wären auch die beiden Punkte P, Q entfernt worden.
- (A2) Es sei $G_U \in \mathcal{G}_U$, $G \in \mathcal{G}$ mit $G_U = G \setminus U$ und $P \in \mathcal{P}_U \setminus G_U$. Die Gerade G hatte wegen (P1) einen Schnittpunkt F mit der Geraden U , der in G_U entfernt wurde. Ebenfalls

gibt es wegen (P1) eine Gerade $H_U \in \mathcal{G}_U$ und eine Gerade $H \in \mathcal{G}$ mit $H_U = H \setminus U$, sodass $F, P \in H$. Da nach (P2) sich alle Geraden in genau einem Punkt schneiden und H und G sich im entfernten Schnittpunkt F geschnitten haben, gilt $H_U \cap G_U = \emptyset$. Jede andere Gerade in \mathcal{G}_U hat nach (P2) einen Schnittpunkt mit G_U , der nicht entfernt wurde. H_U ist also die einzige Parallele von G_U durch P .

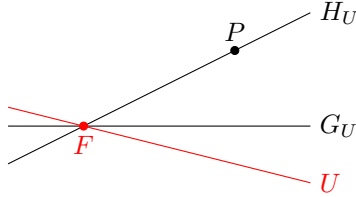


Abbildung 5: Parallelen in $\text{PG}(2, \mathbb{F})$ nach Entfernen einer Geraden

(A3) Wegen (P3) gibt es vier verschiedene Punkte $A, B, C, D \in \mathcal{P}$, sodass nie drei davon auf derselben Geraden liegen.

Lag höchstens ein Punkt auf der entfernten Gerade U , folgt die Aussage mit den drei übrigen Punkten.

Lagen zwei der vier Punkte auf U , o.B.d.A. sei dies A, B , so existieren zwei Geraden $\overline{A, C}$ und $\overline{B, D}$, die sich in einem Punkt E schneiden, der nicht inzident zu $U = \overline{A, B}$ ist. Wäre nämlich E inzident zu $\overline{A, B}$, dann würde aufgrund von (P1) $A \in \overline{B, D}$ und $B \in \overline{A, C}$ folgen, was im Widerspruch zur Annahme steht. Es gilt somit $E \in \mathcal{P}_U$.

E kann nicht inzident zu $\overline{C, D}$ sein, denn sonst würde aufgrund von (P1) $A, B \in \overline{C, D}$ gelten. Es folgt somit $E \notin \overline{C, D}$.

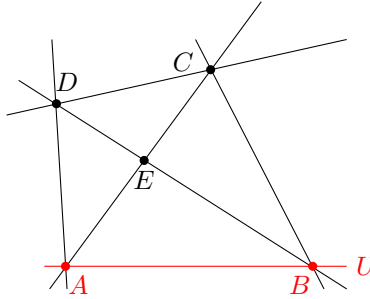


Abbildung 6: Nicht kollineare Punkte in $\text{PG}(2, \mathbb{F})$ nach Entfernen einer Geraden

□

3 Elliptische Kurven E

3.1 Die unendliche Gerade über $\text{PG}(2, \mathbb{F})$

Um in 3.2 elliptische Kurven genau beschreiben zu können und in 3.3 eine affine Darstellung elliptischer Kurven herzuleiten, müssen wir $(\mathcal{P}, \mathcal{G}) = \text{PG}(2, \mathbb{F})$ nochmal betrachten. Wir

wählen dazu eine Gerade $U \in \mathcal{G}$ aus. Prinzipiell kann dazu jede Gerade gewählt werden. Es ist jedoch von Vorteil eine bestimmte Gerade zu wählen um das Rechnen mit der Weierstraßgleichung(3.2) zu vereinfachen.

Dazu wählen wir die Verbindungsgerade $U = \overline{P, Q}$ der Punkte $P = (1 : 0 : 0)$ und $Q = (0 : 1 : 0)$, d.h. $U = \{(x : y : z) \in \mathcal{P} \mid z = 0\}$. Diese Menge U bezeichnen wir im Folgenden als unendlich ferne Gerade. Im dreidimensionalen Raum ist das genau die x, y -Ebene mit $z = 0$.

Lemma 3.1 (Isomorphismus von \mathcal{P}_U und \mathbb{F}^2). *Gegeben die projektive Ebene $(\mathcal{P}, \mathcal{G}) = PG(2, \mathbb{F})$ und die unendlich ferne Gerade U , dann ist die Abbildung*

$$\phi : \mathbb{F}^2 \rightarrow \mathcal{P}_U, (a, b) \mapsto (a : b : 1)$$

bijektiv und bildet Geraden auf Geraden ab, d.h. ϕ ist ein Isomorphismus von affinen Ebenen.

Beweis. Wie im Satz 2.11 gezeigt wurde, erhält man eine affine Ebene, wenn man aus einer projektiven Ebene eine Gerade mitsamt allen ihren Punkten entfernt. Daraus folgt, dass es sich bei $(\mathcal{P}_U, \mathcal{G}_U)$ um eine affine Ebene handelt. Es sei $(a : b : c) \in \mathcal{P}_U$. Da gilt $(a : b : c) \notin U$, folgt $c \neq 0$. Das heißt c^{-1} ist definiert, womit die Abbildung

$$\phi(ac^{-1}, bc^{-1}) = (ac^{-1} : bc^{-1} : 1) = (a : b : c)$$

surjektiv ist. Die Injektivität gilt auch, da mit $(a, b) \neq (a', b')$ die Vektoren $(a, b, 1)$ und $(a', b', 1)$ linear unabhängig sind, womit $(a : b : 1) \neq (a' : b' : 1)$ folgt.

Jede Gerade in \mathbb{F}^2 ist von der Form $\overline{a, b} = \{a + \lambda b \mid \lambda \in \mathbb{F} \wedge a, b \in \mathbb{F}^2 \wedge b \neq \mathbf{0}\}$. Für einen Punkt $P = a + \lambda b \in \overline{a, b}$ gilt dann:

$$\begin{aligned} \phi(a + \lambda b) &= (a_1 + \lambda b_1 : a_2 + \lambda b_2 : 1) = (a_1 : a_2 : 1) + \lambda(b_1 : b_2 : 0) \\ &\sim \mu(a_1 : a_2 : 1) + \mu\lambda(b_1 : b_2 : 0) \end{aligned}$$

Hierbei ist zu beachten, dass $\mu \in \mathbb{F} \setminus \{0\}$ laut Definition der Äquivalenzrelation \sim gilt. Man betrachte nun die Gerade

$$G := \{u(a_1 : a_2 : 1) + v(b_1 : b_2 : 0) \mid (u, v) \in \mathbb{F}^2 \setminus \{\mathbf{0}\}\}.$$

Alle Punkte der Bildmenge von ϕ liegen auf der Gerade G . Es wird nur ein Punkt nicht erreicht, nämlich der Punkt $R = (b_1 : b_2 : 0)$. Wie man sehen kann, gilt $G \cap U = R$. Es folgt $\phi(\overline{a, b}) = G \cap \mathcal{P}_U \in \mathcal{G}_U$. \square

Insgesamt kann man sehen, dass man affine Geraden auf eine Teilmenge der projektiven Geraden abbilden kann. Außerdem bekommen diese affinen Geraden im Projektiven dann einen Schnittpunkt, der auf der unendlich fernen Gerade U liegt.

3.2 Definiton elliptischer Kurven

Wir haben bereits die projektive Ebene $PG(2, \mathbb{F})$ über beliebige Körper \mathbb{F} eingeführt. Diese hat die folgende Punktmenge:

$$P = \{(u : v : w) \mid (u, v, w) \in \mathbb{F}^3 \setminus \{\mathbf{0}\}\}$$

Nun wollen wir die Punktmenge E der elliptischen Kurve einführen, welche eine Teilmenge der Punktmenge \mathcal{P} ist, d.h. $E \subseteq \mathcal{P}$. Dazu benötigen wir Polynome in drei Unbekannten. Der Polynomring mit drei Unbekannten über \mathbb{F} ist mit

$$\mathbb{F}[X, Y, Z] = \left\{ \sum_{k,l,m \geq 0} a_{k,l,m} X^k Y^l Z^m \mid a_{k,l,m} \in \mathbb{F} \right\}$$

definiert. $F(X, Y, Z) = \sum_{k,l,m \geq 0} a_{k,l,m} X^k Y^l Z^m \in \mathbb{F}[X, Y, Z]$ wird Polynom genannt.

Definition 3.2 (Elliptische Kurve). Eine elliptische Kurve E ist durch die Lösung der Weierstraß-Gleichung

$$Y^2 Z + a_1 X Y Z + a_3 Y Z^2 = X^3 + a_2 X^2 Z + a_4 X Z^2 + a_6 Z^3$$

gegeben, wobei $a_i \in \mathbb{F}$ gilt und die Lösung keine Singularitäten besitzen darf. [11, Seite 54] Da der zugrundeliegende Raum $\text{PG}(2, \mathbb{F})$ eine projektive Ebene ist, handelt es sich um eine projektive Kurve. Wenn man die Gleichung als Polynom

$$F(X, Y, Z) = Y^2 Z + a_1 X Y Z + a_3 Y Z^2 - X^3 - a_2 X^2 Z - a_4 X Z^2 - a_6 Z^3$$

schreibt, dann ist E genau die Nullstellenmenge des Polynoms F . Bemerkenswert ist hier, dass es sich um ein homogenes Polynom vom Grad 3 handelt, d.h. für jedes Summenglied $a_{k,l,m} X^k Y^l Z^m$ mit $a_{k,l,m} \neq 0$ gilt $k + l + m = 3$.

Definition 3.3 (Singularitäten). Eine Kurve E ist singular in einem Punkt $P = (a : b : c) \in E$, wenn gilt

$$\frac{\partial F}{\partial X}(P) = \frac{\partial F}{\partial Y}(P) = \frac{\partial F}{\partial Z}(P) = 0$$

Man sagt auch, dass die partiellen Ableitungen des Polynoms F im Punkt P verschwinden. Falls die elliptische Kurve E in keinem Punkt singular ist, dann bezeichnet man sie als nicht-singular. [4, Seite 227]

Beispiel 3.4 (Singularitäten). Die folgenden Kurven sind jeweils in einem Punkt singular. Damit gibt es mehrere Tangenten an diesen Punkt.

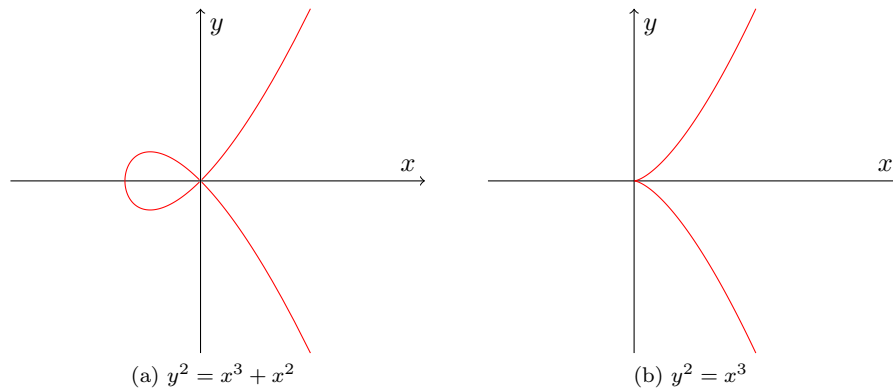


Abbildung 7: Kurven mit Singularitäten (Knoten und Spitze)

Wir hatten eine elliptische Kurve E als Nullstellenmenge des Polynoms $F(X, Y, Z)$ mit $E := \{(u : v : w) \in \mathcal{P} \mid F(u, v, w) = 0\}$ definiert. Jedoch handelt es sich bei Punkten in der projektiven Ebene und damit auch bei den Elementen von E um Äquivalenzklassen. Deswegen müssen wir noch die Wohldefiniertheit der Nullstellen begründen. Wir rufen uns dazu noch einmal die Definition der Äquivalenzrelation \sim ins Gedächtnis:

$$(u : v : w) \sim (u' : v' : w') \Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{F} \setminus \{0\} : (u, v, w) = \lambda(u', v', w')$$

Wir setzen ein:

$$F(u', v', w') = F(\lambda u, \lambda v, \lambda w) = \lambda^3 F(u, v, w).$$

Die zweite Äquivalenz folgt aus der Homogenität des Polynoms. Daraus folgt, dass die Nullstellen von F in \mathcal{P} wohldefiniert sind:

$$F(u, v, w) = 0 \Leftrightarrow F(\lambda u, \lambda v, \lambda w) = 0.$$

Wir wollen nun noch eine Einschränkung treffen: die Charakteristik des Körpers \mathbb{F} soll nicht 2 und nicht 3 sein. Wir schreiben $\text{char } \mathbb{F} \neq 2$ bzw. $\text{char } \mathbb{F} \neq 3$. Dies bedeutet, dass $1 + 1 \neq 0$ bzw. $1 + 1 + 1 \neq 0$, oder anders gesagt: Wenn wir das neutrale Element der Multiplikation 2 bzw. 3 mal addieren, dann erhalten wir nicht das neutrale Element der Addition, welches kein multiplikatives Inverses hat.

Dadurch wird die Allgemeinheit für den Fall, dass \mathbb{F} eine dieser Charakteristiken hat, eingeschränkt. Grundsätzlich können die folgenden Methoden auch auf Körper mit $\text{char } \mathbb{F} = 2$ oder $\text{char } \mathbb{F} = 3$ angewandt werden. Es sind dann jedoch meistens Fallunterscheidungen notwendig. Wir verweisen dafür auf Silverman [12, Seite 44].

Wir können jetzt die Weierstraßgleichung(3.2), welche die Form

$$Y^2Z + a_1XYZ + a_3YZ^2 = X^3 + a_2X^2Z + a_4XZ^2 + a_6Z^3$$

hat, umformen. Zuerst können wir, wenn $\text{char } \mathbb{F} \neq 2$ gilt, den Term XYZ mit folgendem Variablenwechsel eliminieren:

$$X' = X, Y' = Y + \frac{a_1}{2}X, Z' = Z$$

Anschließend können wir auch noch die Terme X^2 und Y eliminieren, falls $\text{char } \mathbb{F} \neq 2, 3$ gilt:

$$X' = X + \frac{a_2}{3}, Y' = Y + \frac{a_3}{2}, Z' = Z$$

Damit lautet das Ergebnis

$$Y^2Z = X^3 + aXZ^2 + bZ^3. \tag{1}$$

3.3 Affine Darstellung elliptischer Kurven

Wir wollen eine affine Darstellung herleiten. Dazu zeigen wir zunächst, dass nur ein Punkt der unendlich fernen Gerade U , nämlich der Punkt $\mathcal{O} = (0 : 1 : 0)$, auf E liegt. Für $P \in U$ gilt $P = (u : v : 0)$ mit $u, v \in \mathbb{F}$. Es gibt, bis auf Äquivalenz, drei Möglichkeiten Punkte zu erzeugen, die 0 als Z-Koordinate haben: $P = (1 : 0 : 0)$, $Q = (u : v : 0)$ mit $u, v \in \mathbb{F} \setminus \{0\}$ und $\mathcal{O} = (0 : 1 : 0)$. Wenn wir diese Punkte in die Gleichung 1 einsetzen, dann löst nur \mathcal{O} die Gleichung.

Deswegen gilt für jeden Punkt $P \in E$ mit $P \neq \mathcal{O}$, dass die Z-Koordinate ungleich null ist. Es gilt also $P \in \mathcal{P}_U$, d.h. alle Punkte, bis auf \mathcal{O} , liegen auf dem affinen Teil der projektiven Ebene $\text{PG}(2, \mathbb{F})$. Aufgrund der Äquivalenzrelation \sim können wir o.B.d.A. annehmen, dass $P \in \{(u : v : 1) \mid u, v \in \mathbb{F}\}$. Wenn wir also nur diese Punkte betrachten, können wir die Gleichung 1 vereinfachen und erhalten die affine Gleichung $y^2 = x^3 + ax + b$ oder als Polynom:

$$f(x, y) := y^2 - x^3 - ax - b \quad (2)$$

Wir wissen aus Satz 2.11, dass \mathcal{P}_U genau die Punktmenge einer affinen Ebene ist. Wenn wir zusätzlich die Abbildung ϕ aus Lemma 3.1 auf \mathcal{P}_U anwenden, dann zerfällt die Punktmenge der elliptischen Kurve E in zwei Teilmengen, einen affinen Teil und den unendlichen Punkt \mathcal{O} :

$$E = \{(u : v : 1) \mid (u, v) \in \mathbb{F}^2 \wedge f(u, v) = 0\} \cup \{\mathcal{O}\}$$

Wir können im Anschluss nur den affinen Teil betrachten, wenn wir den Punkt \mathcal{O} nicht außer Acht lassen.

Beispiel 3.5. Skizzen elliptischer Kurven über dem Körper \mathbb{R}

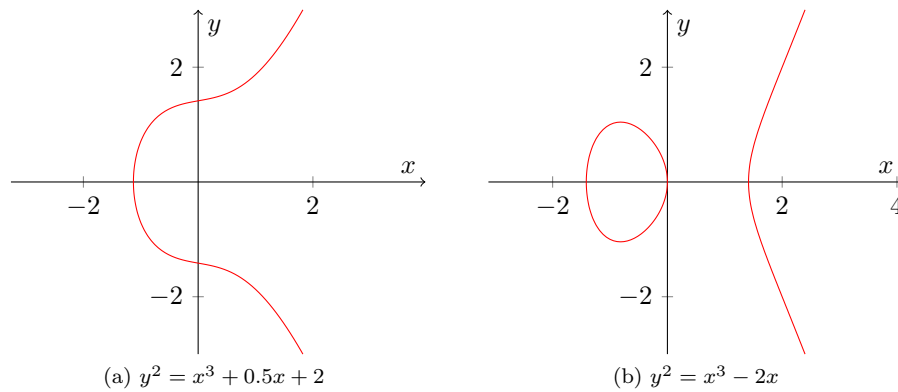


Abbildung 8: Beispiele elliptischer Kurven

4 Eine Gruppe über E

Macht Kevin bis 4.3

4.1 Tangenten elliptischer Kurven

4.2 Schnittpunkte von Geraden mit elliptischen Kurven

Unendlich ferne Gerade mit Schnittpunkt \mathcal{O} , Affine Geraden, Parallele zur y-Achse

4.3 Die Schnittpunkt-Verknüpfung \oplus über E

Satz 4.1. *Definition und Beweis \oplus*

4.4 Die Gruppe $(E, +)$

Die Verknüpfung \oplus hat schon einige Eigenschaften, die für eine Gruppenoperation wichtig sind. Sie ist kommutativ und abgeschlossen. Jedoch fehlt eine wichtige Eigenschaft, nämlich die Existenz eines neutralen Elements. Deshalb wollen wir die Verknüpfung \oplus modifizieren um eine neue Verknüpfung $+$ zu erhalten, die ein neutrales Element besitzt. Damit erhalten wir dann eine Gruppe $(E, +)$ über elliptischen Kurven.

Die Definition der Verknüpfung $+$ für $P, Q \in E$ lautet folgendermaßen:

$$P + Q := \mathcal{O} \oplus (P \oplus Q) = -(P \oplus Q). \quad (3)$$

Und es gilt:

Satz 4.2. $(E, +)$ ist eine abelsche Gruppe mit neutralem Element \mathcal{O} .

Beweis. Aus der Kommutativität von \oplus folgt die Kommutativität von $+$. Des Weiteren gilt für alle $P \in E$:

$$\mathcal{O} + P = \mathcal{O} \oplus (\mathcal{O} \oplus P) = \mathcal{O} \oplus (-P) = P$$

Damit ist \mathcal{O} das neutrale Element. Außerdem gilt noch für $P \in E$:

$$P + (-P) = \mathcal{O} \oplus (P \oplus (-P)) = \mathcal{O} \oplus \mathcal{O} = \mathcal{O}.$$

Da der Beweis für die Assoziativität sehr aufwändig ist wollen wir diesen hier nicht erbringen und auf [8] verweisen. Mit Assoziativität, Kommutativität und der Existenz eines neutralen Elements mit \mathcal{O} folgt, dass es sich bei $(E, +)$ um eine abelsche Gruppe handelt. \square

Mit Hilfe der Formeln aus Satz 4.1 können wir die Addition $P + Q \in E$ zweier Punkte explizit formulieren. Wir setzen $P = (p_1, p_2)$ und $Q = (q_1, q_2)$. Dann gilt

$$P + Q = \begin{cases} \mathcal{O}, & \text{falls } P = -Q \text{ oder } P = Q = \mathcal{O}, \\ P, & \text{falls } Q = \mathcal{O}, \\ Q, & \text{falls } P = \mathcal{O}, \\ (\omega, -\alpha(\omega - p_1) - p_2), & \text{sonst,} \end{cases}$$

wobei

$$\omega = \alpha^2 - p_1 - q_1 \text{ und } \alpha = \begin{cases} \frac{p_2 - q_2}{p_1 - q_1}, & \text{falls } P \neq Q, -Q, \\ \frac{3p_1^2 + a}{2p_2}, & \text{falls } P = Q \neq -P. \end{cases}$$

Mit a ist hierbei der Koeffizient von x der affinen Darstellung(2) von E gemeint.

Man spricht dabei von der Sekanten-Tangenten-Konstruktion. Mit dieser Formel kann die Addition in beliebigen Körpern \mathbb{F} berechnet werden ohne auf die graphische Lösung zurückzugreifen. Es ist also auch möglich Gruppen $(E, +)$ über endlichen Körpern \mathbb{F} zu definieren.

Beispiel 4.3. Es ist möglich die Punkte $P = (-1, 1)$ und $Q = (0, 1)$ auf E über \mathbb{R} graphisch zu addieren. Man zieht dazu eine Gerade durch die Punkte P und Q und erhält den Schnittpunkt $P \oplus Q$. Danach berechnet man den Punkt $-(P \oplus Q)$, d.h. man spiegelt an der x -Achse.

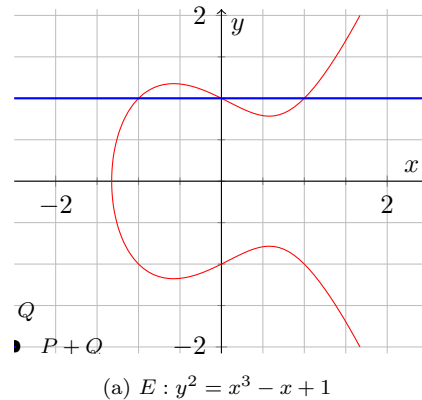


Abbildung 9: Addition in $(E, +)$

5 Anwendung elliptischer Kurven in der Kryptologie

Bis jetzt haben wir uns mit den mathematischen Grundlagen rund um elliptische Kurven beschäftigt. Wir haben den Begriff der projektiven Ebenen eingeführt und elliptische Kurven als eine Teilmenge dieser beschrieben. Wir haben außerdem eine Operation $+$ über den elliptischen Kurven E eingeführt, mit der man eine Gruppe über E erhält. Die Frage ist nun, welche Relevanz diese Gruppe für die Kryptologie hat.

In der Kryptologie sind vor allem mathematische Probleme interessant, die ohne Kenntnis bestimmter Variablen sehr schwer zu lösen sind. Wenn diese bestimmten Variablen bekannt sind - man spricht meist von einem Schlüssel -, dann soll das Problem jedoch leicht zu lösen sein.

Bei elliptischen Kurven wird sich dabei die Schwierigkeit des diskreten Logarithmierungsproblems zu Nutze gemacht.

5.1 Verschlüsselung und das diskrete Logarithmierungsproblem

Wir wollen zunächst das diskrete Logarithmierungsproblem wiederholen. Es ist folgendermaßen definiert:

Definition 5.1. Sei G endliche Gruppe und seien $x, y \in G$. y soll die Untergruppe sein, die durch x generiert wird. Das Finden von $m \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$, so dass gilt

$$x^m = y,$$

wird diskretes Logarithmierungsproblem(DLP) genannt.

Jede Gruppe G hat ihr eigenes Logarithmierungsproblem. Bei einer elliptischen Kurve E über dem Körper F_p kann auch ein diskretes Logarithmierungsproblem konstruiert werden. Dazu wählen $P, Q \in E$ und ein $m \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$. Das diskrete Logarithmierungsproblem ist dann die Lösung der Gleichung $mP = Q$. Die skalare Multiplikation in der Gruppe E des Punktes P wird durch wiederholtes Addieren des Punkt mit sich selbst dargestellt. Um die Sicherheit von Verschlüsselungsverfahren zu beurteilen, die die Gruppeneigenschaft der elliptischen Kurven E verwenden, müssen wir überprüfen wie schwer das DLP elliptischer

Kurven zu lösen ist.

Das DLP kann in nahezu allen Gruppen mit dem Babystep-Giantstep Algorithmus gelöst werden, welcher eine Laufzeit von $O(\sqrt{|E|})$ hat. Da die Anzahl der Gruppenelemente jedoch exponentiell mit der Schlüssellänge wächst, steigt auch die Laufzeit dieses Algorithmus exponentiell mit der Schlüssellänge. Ein weiteres prominentes Beispiel ist Pollard's ρ Algorithmus. Auch für diesen Algorithmus kann gezeigt werden, dass die Laufzeit in $O(\sqrt{|E|})$ ist. Somit kann auch hiermit keine subexponentielle Laufzeit erreicht werden [12, Seite 386].

In der Tat wurde bis jetzt noch kein Algorithmus gefunden, der das DLP auf allgemeinen elliptische Kurven in subexponentieller Zeit lösen kann. Wenn man jedoch bestimmte Einschränkungen für die Parameter trifft, dann sind durchaus subexponentielle Laufzeiten möglich [7]. Verschlüsselungsverfahren, die auf elliptischen Kurven basieren, sind also bei geeigneter Wahl der Domänenparameter sicher.

Interessant ist der Vergleich mit anderen Verschlüsselungsverfahren, welche auf anderen Gruppen basieren.

5.2 ElGamal

Welche Charakteristiken für elliptische Kurven, Domänenparameter

5.3 Noch einen für Signaturen

Welche Charakteristiken für elliptische Kurven, Domänenparameter

Literaturverzeichnis

- [1] Antoine Joux and Vanessa Vitse. Elliptic curve discrete logarithm problem over small degree extension fields. *Journal of Cryptology*, 26(1):119–143, 2011.
- [2] Anthony W. Knapp. *Elliptic Curves*. Princeton University Press, 1992.
- [3] Joseph H. Silverman. *The Arithmetic of Elliptic Curves*. Springer, 2nd edition, 2009.