

УДК 517.19

DOI 10.17223/2226308X/9/22

# ПОИСК ИНФОРМАЦИОННОГО СООБЩЕНИЯ В ЗАШУМЛЁННЫХ КОДОВЫХ БЛОКАХ ПРИ МНОГОКРАТНОЙ ПЕРЕДАЧЕ ДАННЫХ

Ю. В. Косолапов, О. Ю. Турченко

Рассматривается модель защиты данных с помощью метода кодового зашумления. Предполагается, что кодируемые информационные блоки длины  $k$  содержат фиксированное сообщение  $m$  длины  $l \leq k$  на фиксированной позиции  $q$  ( $1 \leq q \leq k - l + 1$ ), а наблюдатель получает зашумлённые кодовые слова длины  $n$  через двоичный симметричный канал с вероятностью ошибки  $(1 - \Delta)/2$ ,  $0 < \Delta \leq 1$ . Целью наблюдателя является нахождение неизвестного ему сообщения  $m$ , когда позиция  $q$  неизвестна, а длина  $l$  известна. Предложен способ нахождения сообщения  $m$  и получена оценка количества наблюдаемых кодовых слов, достаточного для восстановления сообщения  $m$  этим способом.

**Ключевые слова:** кодовое зашумление, многократная передача данных.

Рассмотрим информационно-аналитическую систему (ИАС), в которой два легальных участника (отправитель и получатель) связаны каналом без помех, а пассивный наблюдатель подслушивает передаваемые данные по двоичному симметричному каналу с вероятностью ошибки  $(1 - \Delta)/2$ ,  $0 < \Delta \leq 1$ . Такая система впервые была исследована в [1]. Предполагается, что перед передачей в канал данные кодируются с помощью метода случайного кодирования, а именно: для зафиксированных натуральных чисел  $k$  и  $n$  ( $k < n$ ) легальными участниками выбрана  $((n - k) \times k)$ -матрица  $P$  с элементами из поля  $\mathbb{F}_2$ , а каждый  $k$ -битный вектор  $s$  кодируется по правилу

$$\text{Enc}(s) = (c_1 | K) = c, \quad (1)$$

где  $c_1 = s \oplus KP$ ;  $K$  — случайно и равновероятно выбранный вектор из  $\mathbb{F}_2^{n-k}$ ; запись  $a|b$  обозначает конкатенацию векторов  $a$  и  $b$ . Предполагается, что матрица  $P$  и правило кодирования (1) известны всем участникам ИАС (в том числе и наблюдателю). Поэтому, при отсутствии помех в канале между отправителем и получателем, правило декодирования имеет вид  $\text{Dec}(c) = KP \oplus c_1 = s$ . У наблюдателя при подслушивании одного кодового слова из-за наличия помех возникает неопределённость относительно сообщения, которое было закодировано. Вычислению этой неопределённости посвящена, например, работа [2], а в [3] показано, что эта неопределённость может быть снята в рамках модели многократной передачи данных. В частности, в [3] найдена оценка количества зашумлённых кодовых сообщений, соответствующих одному информационному сообщению, достаточного для нахождения этого сообщения с заданными вероятностями ошибок первого и второго рода.

В настоящей работе рассматривается более сложная задача нахождения информационного сообщения в рамках модели многократной передачи данных, а именно предполагается, что в момент времени  $t \in \mathbb{N}$  информационное сообщение  $s^{(t)} \in \mathbb{F}_2^n$  имеет вид  $s^{(t)} = (m_1^{(t)} | m | m_2^{(t)})$ ,  $m_1^{(t)} \in \mathbb{F}_2^{q-1}$ ,  $m \in \mathbb{F}_2^l$ ,  $m_2^{(t)} \in \mathbb{F}_2^{k-l+q+1}$ , где при  $i \neq j$  в общем случае  $P\{m_1^{(i)} = m_1^{(j)}\} \neq 1$  и  $P\{m_2^{(i)} = m_2^{(j)}\} \neq 1$ , а сообщение  $m$  постоянное для всех  $t$ . Предполагается также, что наблюдателю позиция  $q$  сообщения  $m$  неизвестна, а его длина  $l$  известна. Целью наблюдателя является нахождение неизвестного сообщения  $m$  при многократной передаче сообщений  $s^{(t)}$ , закодированных по правилу (1).

Задача решается в два этапа: сначала находится позиция  $q$ , а затем — само сообщение  $m$ . Для нахождения позиции  $q$  предлагается следующий способ. Выдвига-

ется гипотеза  $H_i$  о том, что  $q = i$ . В этом случае матрица  $P$  представима в виде  $P = [P_1^{(i)} | P_2^{(i)} | P_3^{(i)}]$ , где  $P_1^{(i)}$  — первые  $i - 1$  столбцов матрицы  $P$ ;  $P_2^{(i)}$  — столбцы матрицы  $P$  с номерами от  $i$  до  $i + l - 1$ ;  $P_3^{(i)}$  — последние  $(k - (i + l) + 1)$  столбцов матрицы  $P$ . В рамках гипотезы наблюдаемый в момент времени  $t$  вектор  $z^{(t)} = c^{(t)} \oplus \theta^{(t)}$  имеет вид

$$z^{(t)} = (\hat{m}_1^{(t)} \oplus K^{(t)} P_1^{(i)} \oplus \theta_1^{(t)} | \hat{m} \oplus K^{(t)} P_2^{(i)} \oplus \theta_2^{(t)} | \hat{m}_2^{(t)} \oplus K^{(t)} P_3^{(i)} \oplus \theta_3^{(t)} | K^{(t)} \oplus \theta_4^{(t)}),$$

где  $\theta^{(t)} = (\theta_1^{(t)} | \theta_2^{(t)} | \theta_3^{(t)} | \theta_4^{(t)})$  — вектор помехи в двоичном симметричном канале.

Пусть  $\tau(i) = \{i, \dots, i + l - 1\} \cup \{k + 1, \dots, n\}$  — множество координат. Построим выборку

$$Z_{\tau(i)} = (\hat{z}_{\tau(i)}^{(1)}, \hat{z}_{\tau(i)}^{(2)}, \dots, \hat{z}_{\tau(i)}^{(N)}), \quad (2)$$

где  $\hat{z}_{\tau(i)}^{(t)} = \pi_{\tau(i)}(z^{(t)})$  — проекция вектора  $z^{(t)}$  на множество координат  $\tau(i)$ . Рассмотрим суммы  $\tilde{z}^{(t)} = \hat{z}_{\tau(i)}^{(2t)} \oplus \hat{z}_{\tau(i)}^{(2t-1)}$  и по ним сконструируем набор векторов:

$$\tilde{Z} = (\tilde{z}^{(1)} = \hat{z}_{\tau(i)}^{(2)} \oplus \hat{z}_{\tau(i)}^{(1)}, \tilde{z}^{(2)} = \hat{z}_{\tau(i)}^{(4)} \oplus \hat{z}_{\tau(i)}^{(3)}, \dots, \tilde{z}^{(N/2)} = \hat{z}_{\tau(i)}^{(N)} \oplus \hat{z}_{\tau(i)}^{(N-1)}). \quad (3)$$

**Утверждение 1.** Если  $H_i$  — верная гипотеза ( $i = q$ ), то выборка (3) представляет собой набор из зашумлённых кодовых слов линейного  $[n - k + l, n - k]$ -кода  $\mathcal{D}^{(i)}$  с порождающей матрицей  $[P_2^{(i)} | I_{n-k}]$ , полученных из двоичного симметричного канала с вероятностью помехи  $(1 - \Delta^2)/2$ .

В силу утверждения 1, проверка верности гипотезы  $H_i$  сводится к задаче распознавания кода по зашумлённому набору векторов. Заметим, что задача распознавания кода по зашумлённой выборке имеет несколько способов решения [4, 5]). В настоящей работе применяется метод из [4], идея которого состоит в том, что вес синдрома зашумлённого кодового слова в среднем меньше веса синдрома произвольного вектора. В соответствии с [4] для  $h \in \mathbb{F}_2^v$ ,  $\mathcal{Z} \subseteq \mathbb{F}_2^v$  и  $T \geq 0$  обозначим через  $ST(h, \mathcal{Z}, T)$  статистический критерий, согласно которому принимается решение о том, что выборка  $\mathcal{Z}$  является набором зашумлённых векторов из  $h^\perp$ , если  $\sum_{\tilde{z} \in \mathcal{Z}} (h, \tilde{z}) \leq T$ .

**Теорема 1** (С. Chabot, [4]). Пусть  $h \in \mathbb{F}_2^v$ ,  $w(h)$  — вес Хэмминга вектора  $h$ ,  $\mathcal{Z}$  — выборка из  $M$  векторов, полученная из двоичного симметричного канала с вероятностью ошибки  $p$ . При выборе статистического критерия  $ST(h, \mathcal{Z}, T)$  вероятности ошибок первого и второго рода не превышают  $\alpha$  и  $\beta$  соответственно для

$$M = \left( \frac{b\sqrt{1 - (1 - 2p)^{2w(h)}} - a}{(1 - 2p)^{w(h)}} \right)^2, \quad T = \frac{1}{2}(M + a\sqrt{M}), \quad (4)$$

где  $a = \Phi^{-1}(\alpha)$ ;  $b = \Phi^{-1}(1 - \beta)$ ;  $\Phi(x)$  — функция Лапласа.

Обозначим через  $M(h, \alpha, \beta, p)$  объём выборки, вычисленный по формуле (4) для заданных  $h$ ,  $\alpha$ ,  $\beta$  и  $p$ .

**Утверждение 2.** В рамках условий теоремы 1, для определения того, что выборка  $\tilde{Z}$  вида (3) является набором зашумлённых кодовых слов кода  $\mathcal{D}^{(i)}$ , размер  $N/2$  выборки  $\tilde{Z}$  должен удовлетворять условию

$$N/2 \geq \max_{h \in \mathcal{H}_i} \{M(h, \alpha, \beta, (1 - \Delta^2)/2)\},$$

где  $\mathcal{H}_i$  — базис кода  $\mathcal{D}^{(i)\perp}$ , состоящий из векторов малого веса.

Таким образом, для определения позиции  $q$  неизвестного сообщения  $m$  потребуется перехватить не менее  $N_1 = 2 \max_i \max_{h \in \mathcal{H}_i} \{M(h, \alpha, \beta, (1 - \Delta^2)/2)\}$  зашумлённых кодовых сообщений, где  $i \in \{1, \dots, k - l + 1\}$ .

Пусть  $q = i$  — определённая позиция сообщения  $m$  после наблюдения  $N_1$  зашумлённых кодовых слов. Чтобы оценить необходимый объём выборки для восстановления сообщения  $m$ , используем метод восстановления фиксированного сообщения при кодовом зашумлении; метод описан в [3]. Если гипотеза  $H_i$  верная, то для применения этого метода нужно использовать выборку (2). Пусть  $N_2$  — необходимое число перехватов для восстановления исходного сообщения  $m$  по выборке (2). Тогда минимальное число перехватов зашумлённых кодовых слов, необходимое для восстановления исходного сообщения  $m$ , равно  $\max(N_1, N_2)$ .

### ЛИТЕРАТУРА

1. Wyner A. D. The wire-tap channel // Bell Sys. Tech. J. 1975. V. 54. P. 1355–1387.
2. Коржик В. И., Яковлев В. А. Неасимптотические оценки эффективности кодового зашумления одного канала // Пробл. передачи информ. 1981. Т. 17. № 4 С. 11–18.
3. Иванов В. А. Статистические методы оценки эффективности кодового зашумления // Труды по дискретной математике. 2002. Т. 6. С. 48–63.
4. Chabot C. Recognition of a code in a noisy environment // Proc. IEEE ISIT, June 2007. P. 2211–2215.
5. Yardi A. D. and Vijayakumaran S. Detecting linear block codes in noise using the GLRT // Proc. IEEE Intern. Conf. Communications (ICC), Budapest, Hungary, June 9–13, 2013. P. 4895–4899.

УДК 519.6

DOI 10.17223/2226308X/9/23

## О ТОЧНОСТИ МАТРИЧНО-ГРАФОВОГО ПОДХОДА К ОЦЕНКЕ ПЕРЕМЕШИВАЮЩИХ СВОЙСТВ ПРЕОБРАЗОВАНИЙ

С. Н. Кяжин, Ф. В. Лебедев

Приведены экспериментальные результаты оценки точности матрично-графового подхода к исследованию перемешивающих свойств нелинейных преобразований. В качестве класса преобразований, для которого проводилась оценка, взяты все преобразования множества  $V_n$  двоичных  $n$ -мерных векторов, перемешивающий граф которых есть  $n$ -вершинный граф Виландта, а также раундовые подстановки алгоритмов блочного шифрования AES, «Кузнечик» и «Магма» (ГОСТ 28147-89). Установлено, что полученные при матрично-графовом подходе оценки точны для 25 % преобразований с перемешивающим графом Виландта ( $n = 9, 10, 11$ ), а также для раундовой подстановки алгоритмов AES и «Кузнечик». Указанные оценки не являются точными для раундовых подстановок алгоритма «Магма» и для 75 % преобразований с перемешивающим графом Виландта.

**Ключевые слова:** перемешивающие свойства, матрично-графовый подход, граф Виландта, AES, «Кузнечик», «Магма».

### Введение

Для оценки перемешивающих свойств с помощью композиции преобразований используют оценочный матрично-графовый подход [1, гл. 10]. Начиная с 2010 г., в журнале «Прикладная дискретная математика» опубликован ряд теоретических и прикладных работ, развивающих данный подход (обзор результатов до 2012 г. см. в [2]).