



# **Architektura Bezpieczeństwa dla Systemu ROVERS**

**Artur Skrajnowski**

**Opiekun: dr inż. Jarosław Domaszewicz**

**Współpraca: prof. dr hab. Zbigniew Kotulski**



# Plan prezentacji

- Sieci sensorowe
- System ROVERS
- Bezpieczeństwo informacji w ROVERS
- Aktualnie istniejące rozwiązania
- Zaprojektowane rozwiązanie
- Dalsze możliwości rozwoju



# Plan prezentacji

- Sieci sensorowe
  - **Charakterystyka**
  - **Zastosowania**
- System ROVERS
- Bezpieczeństwo informacji w ROVERS
- Aktualnie istniejące rozwiązania
- Zaprojektowane rozwiązanie
- Dalsze możliwości rozwoju



## Sieci sensorowe - cechy

- Węzły o małej wydajności zawierające podstawowe moduły: procesor, pamięć, radio, sensory
- Czas życia węzłów ograniczony zapasem energii (najczęściej nieodnawialnej)
- Sieć o dynamicznej topologii (mobilność węzłów, awarie)
- Sieć powinna działać bez ingerencji użytkownika
- Typowo: pole sensorowe + stacja bazowa analizująca pomiary



## **Sieci sensorowe - zastosowania**

- Monitorowanie, Kontrola, Śledzenie
- Używane tam, gdzie inne metody okazują się niedostępne lub za drogie
- Przykłady zastosowania:
  - Wykrywanie pożarów
  - Śledzenie ruchu wojsk
  - Monitorowanie środowiska
  - Monitorowanie składu atmosfery
  - „Inteligentne przestrzenie”

A hand holding a set of keys is visible on the left side of the slide. On the right side, there is a red sensor device with a circular lens, possibly a camera or a light sensor, mounted on a blue object. The background is a blurred, light-colored surface.

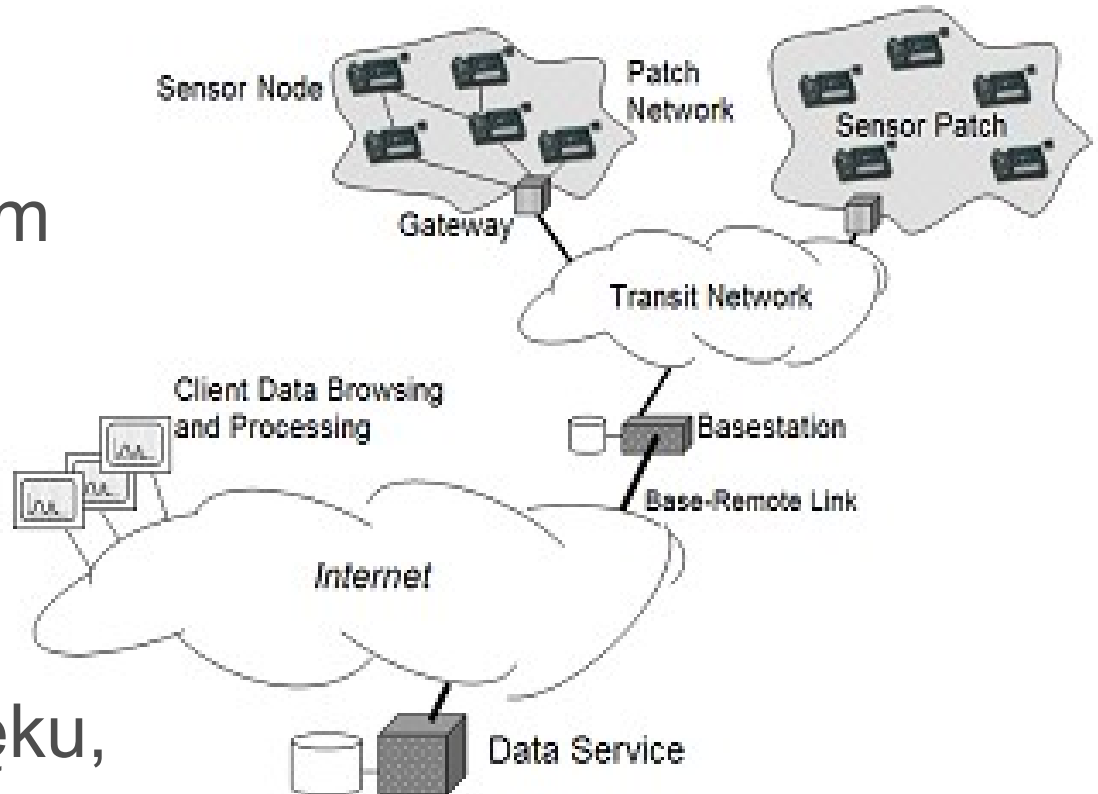
## Sieci sensorowe – przykład (1/2)

- Monitorowanie ośrodka lęgowego petreli wielkich położonego na Great Duck Island
  - Wykorzystanie nor na gniazda
  - Warunki panujące w gnieździe i poza nim
  - Wpływ gęstości gniazd na warunki panujące w gniazdach
- Okres lęgowy trwa 9 miesięcy
- 15 min. wizyta człowieka w kolonii zwiększa umieralność piskląt o 20%



# Sieci sensorowe – przykład (2/2)

- Sensory umieszczone przed okresem lęgowym
- Mierzono temperaturę, wilgotność, naświetlenie, poziom dźwięku, ciśnienie





# Plan prezentacji

- Sieci sensorowe
- System ROVERS
  - **Przeznaczenie**
  - **Charakterystyka**
  - **Przykład aplikacji**
- Bezpieczeństwo informacji w ROVERS
- Aktualnie istniejące rozwiązania
- Zaprojektowane rozwiązanie
- Dalsze możliwości rozwoju





## System ROVERS (1/3)

- Projekt zapoczątkowany przez grupę Mobile and Embedded Application Group (MEAG) pod przewodnictwem dr inż. Jarosława Domaszewicza
- Aktualnie w fazie implementacji na symulator sieci sensorowej
- Zawiera istotne różnice w porównaniu z typową siecią sensorową



## System ROVERS (2/3)

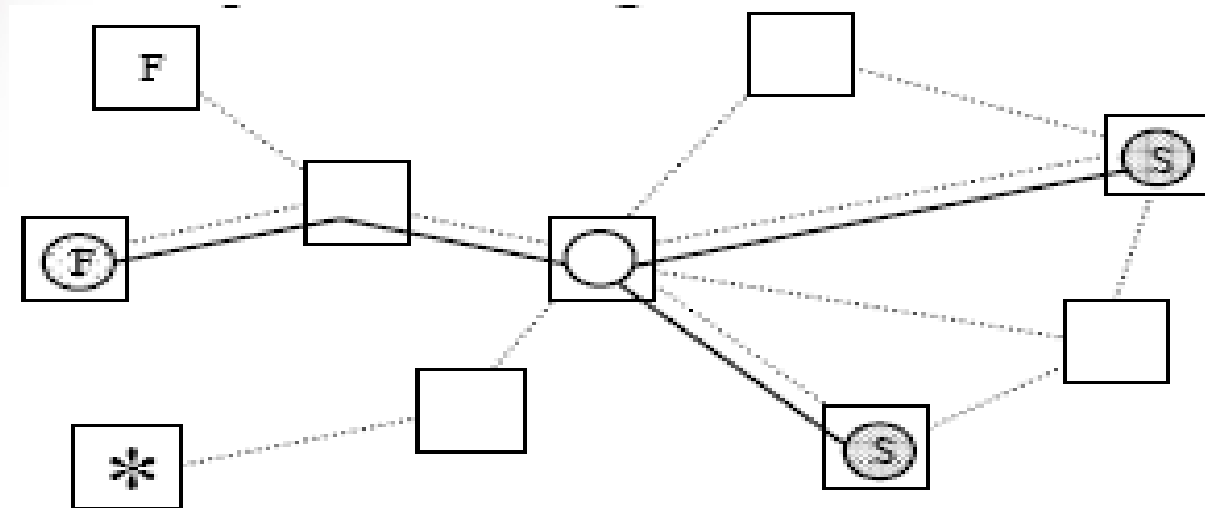
- System przeznaczony na domowe sieci sensorowe Wireless Sensor-Actuator Network
- Węzły sieci (sensory) umieszczone w przedmiotach codziennego użytku:
  - **Sprzęt AGD, RTV**
  - **Oświetlenie, wentylacja**
  - **Inne...**
- Sieć p2p – każdy węzeł jest równorzędny, zarządzanie siecią rozproszone – brak stacji bazowej



## System ROVERS (3/3)

- Wykorzystanie systemu operacyjnego TinyOS
- ROVERS jest warstwa middleware ułatwiająca pisanie aplikacji na WSN
- Mikro-agenci – prymitywy programistyczne działające na fizycznych węzłach, współpracujące ze sobą realizując pewną aplikację
- Mobilność mikro-agentów
- Wprowadzanie nowych aplikacji do systemu

# Przykład aplikacji - KitchenAirManager



- □ - fizyczny węzeł
- F – wiatrak, S – czujnik dymu
- ☀ - pierwotny mikro-agent aplikacji



# Plan prezentacji

- Sieci sensorowe
- System ROVERS
- Bezpieczeństwo informacji w ROVERS
  - **Czy kryptografia potrzebna ?**
  - **Zagrożenia**
- Aktualnie istniejące rozwiązania
- Zaprojektowane rozwiązanie
- Dalsze możliwości rozwoju



## Kryptografia potrzebna ?

- System oparty o komunikację radiową wykorzystującą wspólne medium
- Informacje przesyłane nie są krytyczne, ale ataki mogą być uciążliwe
- TinyOS nie ma w sobie komponentów zapewniających bezpieczeństwo
- Wniosek => Zapewnienie bezpieczeństwa informacji jest konieczne





## Zagrożenia (1/2)

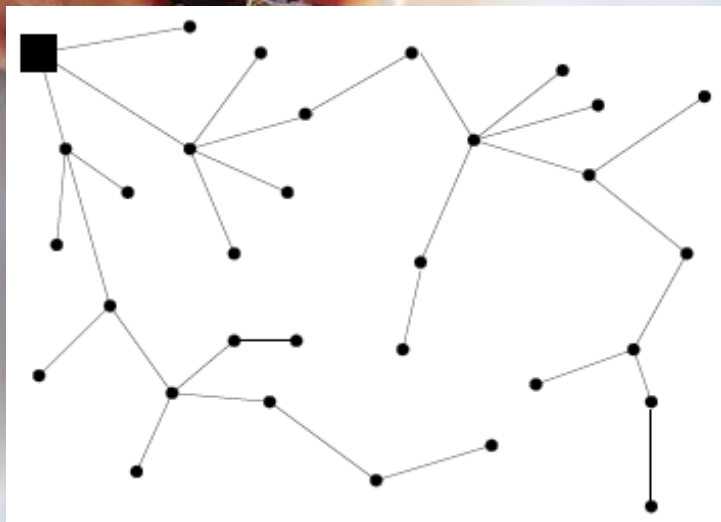
- Warstwa 1
  - Zagłuszanie
  - „Sleep deprivation attack”
  - Kradzież, uszkodzenie urządzenia
- Warstwa 2
  - Podśluch
  - Zmiana ramek wysyłanych przez węzły
  - Wprowadzenie błędnych ramek
  - Przekazywanie tylko wybranych ramek



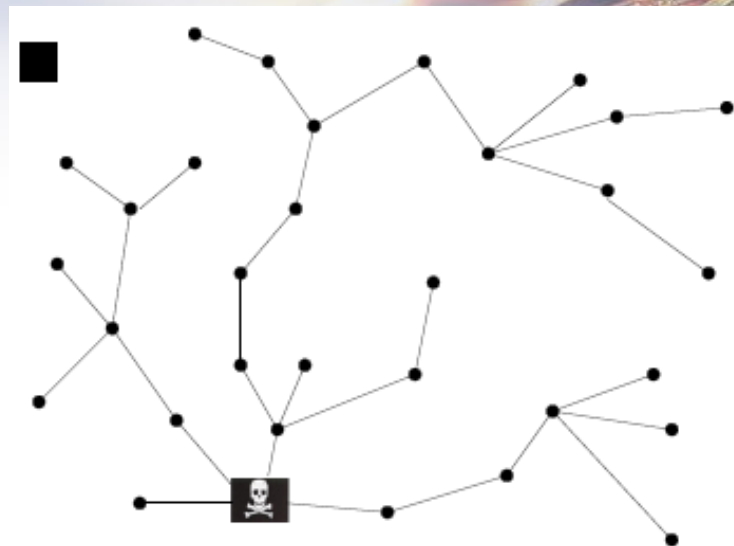
## Zagrożenia (2/2)

- Warstwa 3 – wprowadzanie błędnej informacji routingowej
  - **Sinkhole, Wormhole**
  - **Hello flood**
- Warstwy wyższe – wprowadzenie złośliwego kodu do sieci
  - **Mikro-agenci**
  - **Aplikacje**

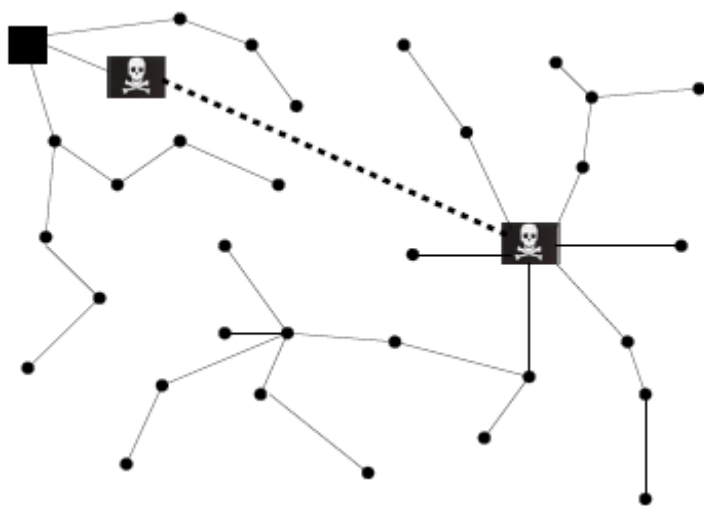
## Topologia sieci



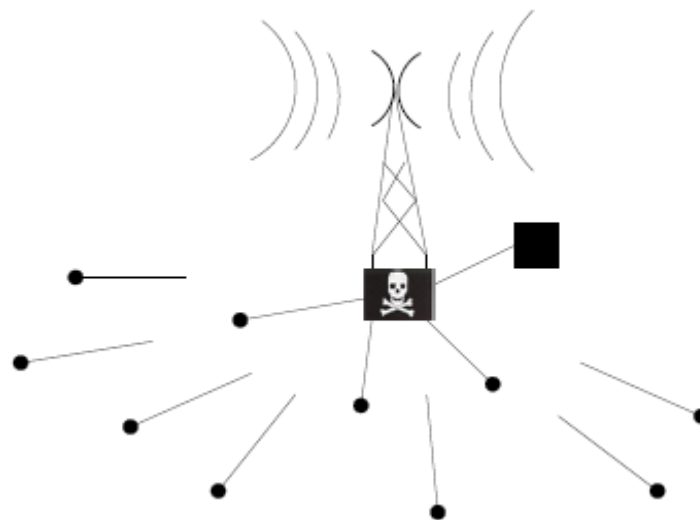
## Sinkhole



## Wormhole



## Hello Flood





# Plan prezentacji

- Sieci sensorowe
- System ROVERS
- Bezpieczeństwo informacji w ROVERS
- Aktualnie istniejące rozwiązania
  - **TinySec**
  - **MiniSec**
- Zaprojektowane rozwiązanie
- Dalsze możliwości rozwoju



# TinySec

- Bezpieczeństwo tylko w warstwie 2
- Zapewnienie integralności, uwierzytelnienia i poufności
- Szyfr symetryczny Skipjack w trybach CBC oraz CBC-MAC
- 2 klucze wspólne na całą sieć:
  - **Klucz do szyfrowania**
  - **Klucz do wyliczenia MAC**
- Brak zapewnienia świeżości wiadomości



## MiniSec

- Bezpieczeństwo tylko w warstwie 2
- Zapewnienie integralności, uwierzytelnienia, poufności i świeżości danych
- Szyfr symetryczny Skipjack w trybie OCB
- System nic nie mówi o zarządzaniu kluczami
- Tryb OCB jest opatentowany co ogranicza jego użycie





## Nowe rozwiązanie

- TinySec i MiniSec to bardziej biblioteki niż pełne rozwiązania
  - nie spełniają pełnych wymagań stawianych architekturze bezpieczeństwa dla ROVERS
- Nowe rozwiązanie stworzone na bazie:
  - trybu GCM
  - nowych algorytmów szyfrowania
- Obejmuje też warstwę aplikacji



# Plan prezentacji

- Sieci sensorowe
- System ROVERS
- Bezpieczeństwo informacji w ROVERS
- Aktualnie istniejące rozwiązania
- Zaprojektowane rozwiązanie
  - **Założenia i wymagania**
  - **Algorytmy**
  - **Protokoły**
- Dalsze możliwości rozwoju

## Dodatkowe założenia

- W systemie dostępny jest routing, bezstratne dostarczenie wiadomości, fragmentacja
- Jak najmniejszy udział użytkownika w zarządzaniu siecią
- Reprezentant węzła – Mica2
  - procesor 8 MHz 8-bit Atmel ATMEGA128L
  - 128 kB pamięci programu
  - 4 kB pamięci RAM
  - 512 kB pamięci Flash
  - łączność radiowa max. 19.2 kbps





# Wymagania funkcjonalne

- Oddzielenie od siebie komunikacji pochodzącej z różnych sieci
- Bezpieczna komunikacja unicast i broadcast pomiędzy węzłami
- Bezpieczne dodanie/usunięcie urządzenia z sieci
- Bezpieczne przenoszenie kodu i stanu mikro-agentów oraz wprowadzanie nowych aplikacji do działającego systemu



# Komunikacja unicast/broadcast (1/2)

- Kryptografia symetryczna
  - wydajność, oszczędność pamięci
- Wybrane algorytmy szyfrowania
  - XTEA (mały kod, brak SBOXów)
  - MISTY1 (przeznaczony na mniejsze platformy)
  - AES (standard, porównanie)
- Szyfrowanie w trybie GCM
  - jednocześnie zapewnienie poufności, integralności i uwierzytelnienia



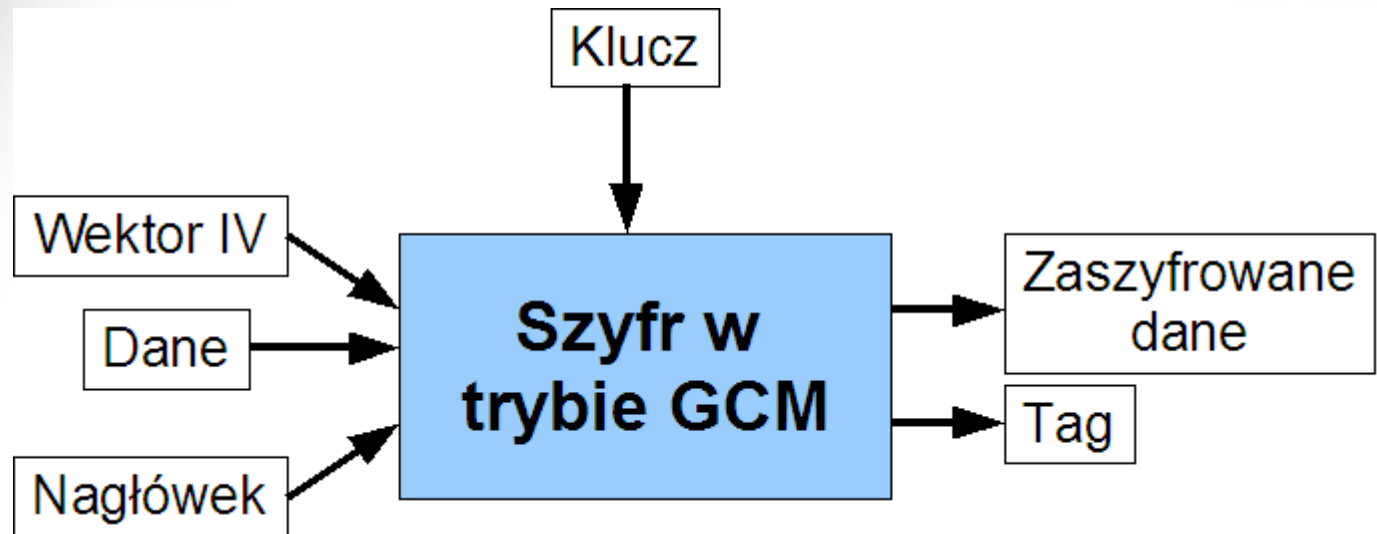


## **Komunikacja unicast/broadcast (2/2)**

- Jeden klucz zabezpieczający komunikację radiową dla całej sieci
  - + Zapewnia elastyczność w ilości węzłów sieci
  - + Mniejsza zajętość pamięci
  - + Łatwiejsze dodawanie nowych węzłów
- Zmniejszona odporność na kradzież
- Wymagana możliwość zmiany klucza na żądanie użytkownika



## Tryb GCM (1/2)



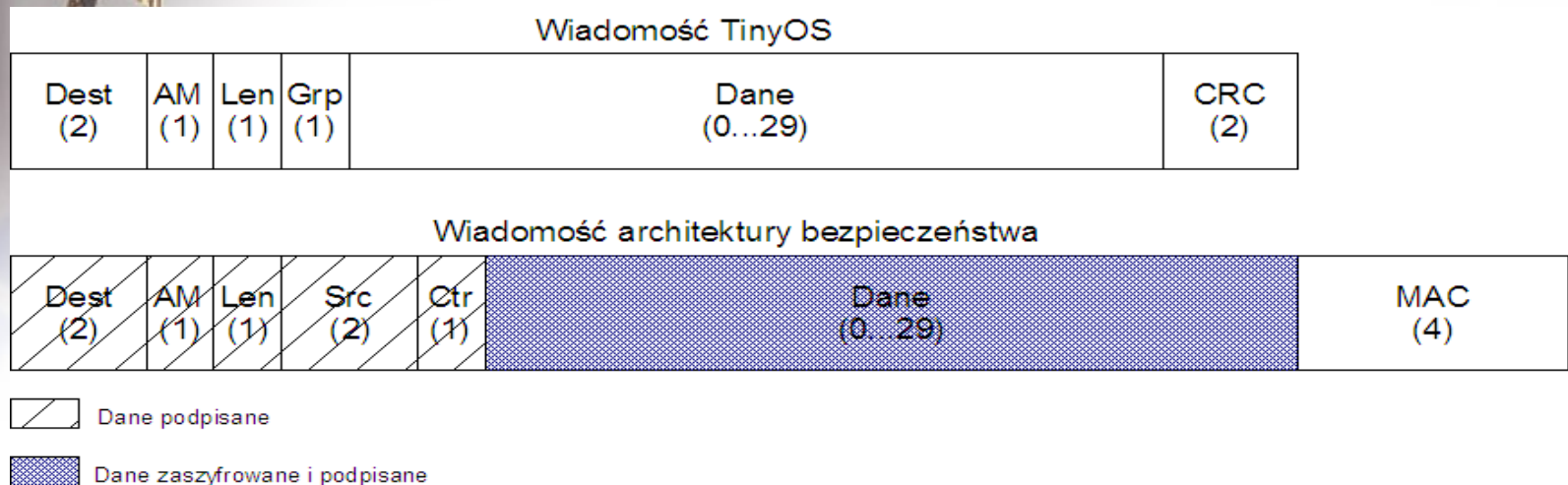
- Zaszyfrowane dane zapewniają poufność
- Tag („podpis”) zapewnia integralność oraz uwierzytelnienie
- Zalecana długość wektora IV – 96 bitów



## Tryb GCM (2/2)

- Zalety trybu GCM
  - Wymaga  $\text{ceil}(PT / \text{BlockSize}) + 1$  wywołań funkcji szyfrowania
  - Wykorzystuje jedynie funkcje szyfrowania
  - CT ma taką samą długość co PT
  - Zaprojektowany dla szyfrów o wielkości bloku 128 i 64 bitów
  - Elastyczny pod względem bezpieczeństwa i wydajności

# Ramka unicast/broadcast



- $IV = Dest + AM + Len + Src + Licznik$
- Nagłówek - brak
- Ramka o 4 bajty dłuższa niż ramka TinyOS
- Pierwsze 3 bity pola Len użyte do oznaczenia typu wiadomości



## Wektor IV

- Musi być unikalny dla każdej ramki, skład:
  - ID nadawcy
  - ID odbiorcy
  - Długości wiadomości
  - Typu wiadomości
  - 48 bitowego licznika
- Licznik zapewnia świeżość i ochronę przed atakami powtórzeniowymi
  - Odbiorca odrzuca wiadomości z błędnym CTR
  - **Konieczna synchronizacja liczników**



## Dodawanie urządzenia (1/2)

- Wymagana współpraca użytkownika – właściciela sieci
- Użytkownik posiada *Kartę sieci* – zawiera ona klucz transmisji oraz klucze zarządzania węzłów
- Karta ma możliwość komunikacji z węzłami
- Dostęp do karty zabezpieczony jest kodem PIN
- W każdym węźle fabrycznie zaszyty jest klucz producenta, który umieszczony jest także np. w instrukcji





## Dodawanie węzła (2/2)

- 1) Użytkownik wpisuje klucz producenta do Karty
- 2) Karta generuje ID i klucz zarządzania nowego węzła i przesyła te parametry zaszyfrowane kluczem producenta
- 3) Węzeł odsyła potwierdzenie
- 4) Karta przesyła klucz transmisyjny bezpiecznym kanałem zarządzania
- 5) Węzeł posiada wszelkie informacje wymagane do komunikacji. Musi jeszcze zsynchronizować swój licznik broadcast





## Usunięcie węzła (1/2)

- Musi być wykonane jedynie za zgodą użytkownika
- Musi umożliwiać ponowne dołączenie węzła do tej samej lub innej sieci
- Węzeł nie może zachować kluczy związanych z dawną siecią



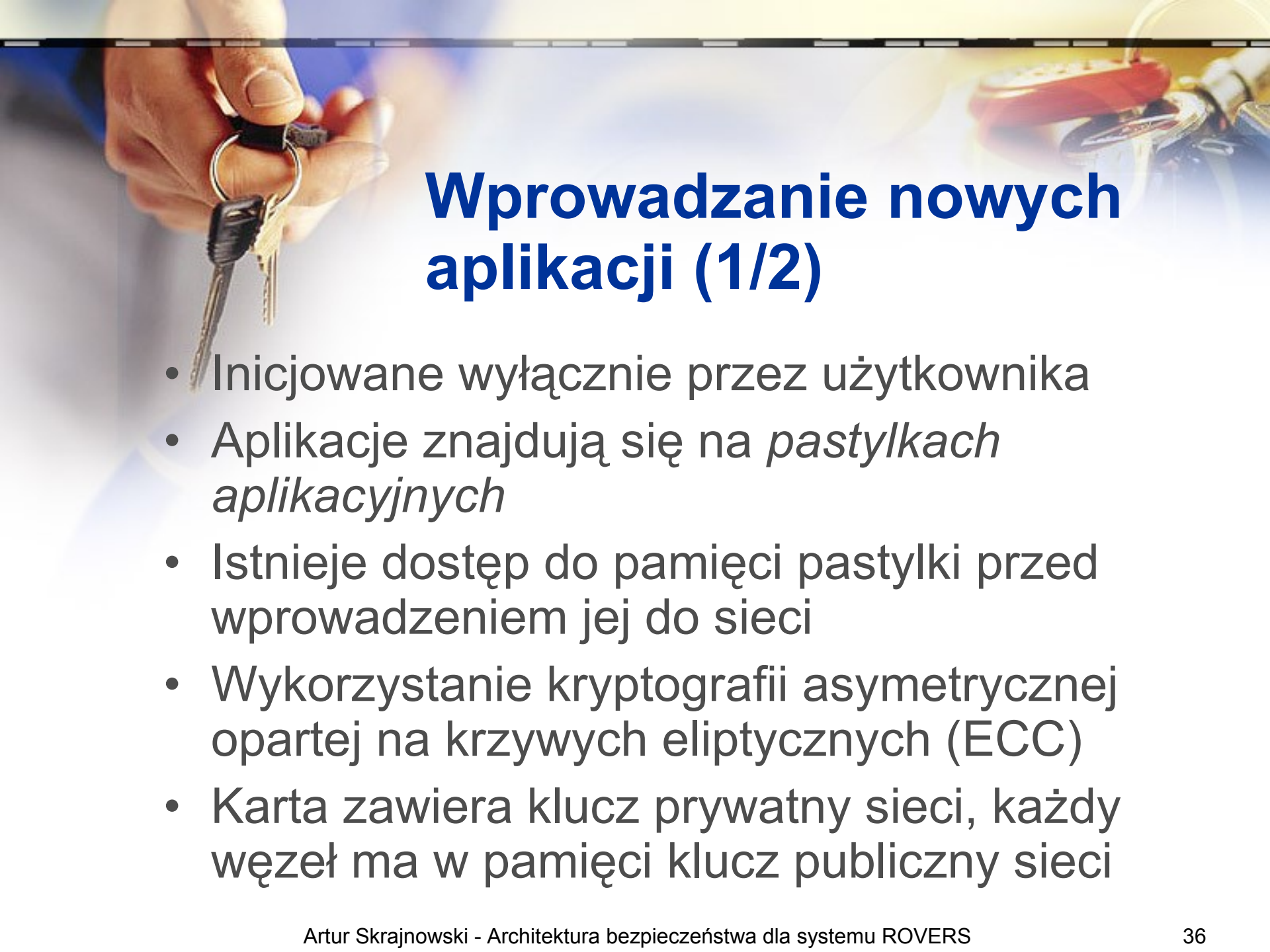
## Usunięcie węzła (2/2)

- 1) Użytkownik wybiera węzeł do usunięcia
- 2) Karta kanałem zarządzania wysyła ramkę usunięcia do węzła
- 3) Węzeł usuwa z pamięci:
  - **Klucz transmisji**
  - **Stany liczników**
- 4) Węzeł wysyła potwierdzenie usunięcia i po określonym czasie usuwa klucz zarządzania
- 5) Karta zaznacza węzeł jako usunięty (usuwa z pamięci licznik, klucz zarządzania tego węzła)



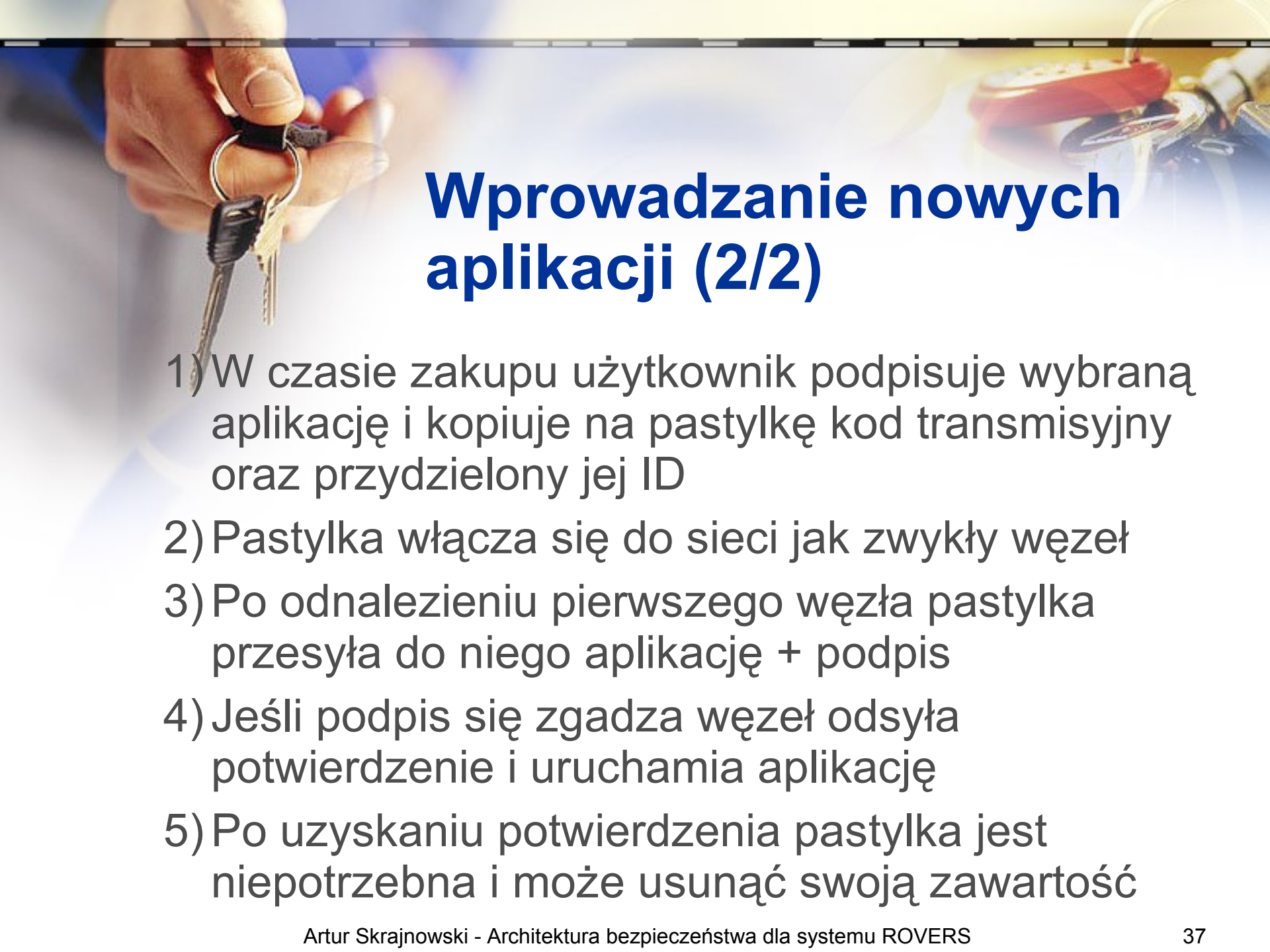
## Mobilność mikro-agentów

- Poufność zapewniona przez bezpieczeństwo na poziomie warstwy 2
- Główny wymaganie – zapewnienie, że kod oraz stan mikro-agenta nie uległ zmianie podczas zmiany węzła
- Każdy węzeł przed przekazaniem mikro-agenta oblicza dla niego wartość skrótu SHA1
- Węzeł docelowy akceptuje mikro-agenta tylko w przypadku, gdy wartości skrótu obliczonego i otrzymanego są identyczne



## Wprowadzanie nowych aplikacji (1/2)

- Inicjowane wyłącznie przez użytkownika
- Aplikacje znajdują się na *pastylkach aplikacyjnych*
- Istnieje dostęp do pamięci pastylki przed wprowadzeniem jej do sieci
- Wykorzystanie kryptografii asymetrycznej opartej na krzywych eliptycznych (ECC)
- Karta zawiera klucz prywatny sieci, każdy węzeł ma w pamięci klucz publiczny sieci



## Wprowadzanie nowych aplikacji (2/2)

- 1) W czasie zakupu użytkownik podpisuje wybraną aplikację i kopiuje na pastylkę kod transmisyjny oraz przydzielony jej ID
- 2) Pastylka włącza się do sieci jak zwykły węzeł
- 3) Po odnalezieniu pierwszego węzła pastylka przesyła do niego aplikację + podpis
- 4) Jeśli podpis się zgadza węzeł odsyła potwierdzenie i uruchamia aplikację
- 5) Po uzyskaniu potwierdzenia pastylka jest niepotrzebna i może usunąć swoją zawartość





# Plan prezentacji

- Sieci sensorowe
- System ROVERS
- Bezpieczeństwo informacji w ROVERS
- Aktualnie istniejące rozwiązania
- Zaprojektowane rozwiązanie
- Dalsze możliwości rozwoju





## Możliwości dalszego rozwoju

- Integracja z rozwiązaniem zapewniającym synchronizację zegarów w sieci
  - **Usunięcie liczników**
  - **Zwiększenie odporności na ataki powtórzeniowe**
- Szersze wykorzystanie kryptografii asymetrycznej korzystając z silniejszych węzłów (Imote)
  - **Wymaga zmiany reprezentanta węzła**



## Intel Mote vs Mica2

- Intel Mote prototyp sensora nowej generacji
- 32-bitowy, 12MHz procesor (8-bit, 8MHz)
- 64 kB pamięci RAM (4 kB)
- 512 kB pamięci Flash (512 kB)
- Radio oparte na standardzie Bluetooth – 2.4 GHz, spread-spectrum, max 720 kbit/s (900 Mhz, jedna częstotliwość, max 19.2 kbit/s)

Na podst. „Intel Mote: An Enhanced Sensor Network Node”, Ralph M. Kling

A hand holding a set of keys is visible in the upper left corner. The background is a blurred image of a car's interior, showing a red gear shift knob and a steering wheel. The text is centered in the middle of the slide.

**Dziękuję za uwagę**

**Pytania ?**