

УДК 004.056.5:004.52

Е.Н. МАЩЕНКО, А.О. СМАГИНА

Севастопольский национальный технический университет, Украина

## ИССЛЕДОВАНИЕ ГАРАНТОСПОСОБНОСТИ ЧЕЛОВЕКО-МАШИННОЙ СИСТЕМЫ НЕОДНОРОДНОГО СОСТАВА НА ОСНОВЕ ПОЛУМАРКОВСКОЙ МОДЕЛИ

*Рассмотрена задача исследования гарантоспособности человеко-машинной системы неоднородного состава и нахождения вероятности пребывания системы в полностью защищенном состоянии, вероятности пребывания системы в процессе отражения атаки определенного типа. Предложена полумарковская модель, описывающая реакцию системы на атаки различного типа. Проведено имитационное моделирование полумарковских процессов с непрерывным множеством состояний, в результате чего исследованы характеристики гарантоспособности с точки зрения контроля доступа. Полученные результаты могут быть использованы в системах поддержки принятия решений.*

**Ключевые слова:** гарантоспособность, человеко-машинная система, полумарковская модель, контроль доступа.

### Введение

В настоящее время функционирование современных человеко-машинных систем (ЧМС) требует специальной организации защиты доступа к их ресурсам. Используемые средства контроля доступа не всегда могут обеспечить требуемый уровень безопасности, что приводит к необходимости модификации системы защиты [1].

Как утверждают авторы работы [2] и эта концепция далее будет развита нами: «повышение свойств информационной безопасности (целостности, конфиденциальности) приводит с одной стороны, к повышению готовности благодаря уменьшению вероятности успешных атак, а с другой, – к дополнительным затратам времени на проведение профилактических работ, что может вызвать потери готовности». В рамках данной статьи предлагается развитие методов системного анализа, ориентированных на решение задач противодействия внешним атакам на ЧМС, направленным на нарушение их нормального функционирования. Из всех первичных свойств гарантоспособности в данном случае наиболее важными представляются такие свойства, как безотказность, функциональная безопасность, целостность, конфиденциальность [3].

Для систем неоднородного состава предлагается установить защиту следующей структуры: для получения доступа к ресурсам ЧМС необходим последовательный ввод трех ключей – программной компоненты (П-компоненты), аппаратной компоненты (Т-компоненты) и пароль оператора (Ч-компоненты). Предполагаем, что атака нарушителя

может быть направлена на взлом этих ключей и завершена успешно, если нарушитель получил несанкционированное право доступа ко всей системе, т.е. к каждой ее компоненте. Если у нарушителя нет хотя бы одного из ключей, атаки могут быть продолжены. Интервалы между атаками являются случайными величинами. После обнаружения факта успешной атаки в системе начинается случайный процесс восстановления, который оканчивается восстановлением защиты системы [4, 5].

Задача заключается в построении полумарковской модели человеко-машинной системы неоднородного состава и нахождении следующих характеристик: вероятность нахождения системы в полностью защищенном состоянии; вероятности нахождения системы в процессе отражения атаки определенного типа. Методика построения полумарковских моделей приведена в [6].

### 1. Формальная постановка задачи

Граф (рис. 1) соответствует системам неоднородного состава, состоящим из человека-оператора, выполняющего функции ЛПР, связанные с управлением политикой безопасности, настройкой программ или обслуживанием технической части, программной части П, и технической части Т.

Состояния системы описываются с точки зрения получения нарушителя доступа к функциям ЧМС. В этом случае рассматриваемые системы могут находиться в следующих состояниях:

1)  $S_0$  — право доступа к функциям оператора, П и Т-компонентам закрыто (ЧПТ);

2)  $S_1$  — право доступа к функциям оператора получено, доступ к П и Т-компонентам закрыт ( $\overline{\text{ЧПТ}}$ );

3)  $S_2$  — право доступа к функциям оператора и Т-компоненты закрыты, доступ к П-компоненте получен ( $\overline{\text{ЧПТ}}$ );

4)  $S_3$  — право доступа к функциям оператора и П-компоненте закрыты, доступ к Т-компоненте получен ( $\overline{\text{ЧПТ}}$ );

5)  $S_4$  — доступ к Т-компоненте закрыт, право доступа к функциям оператора и П-компоненте получено ( $\overline{\text{ЧПТ}}$ );

6)  $S_5$  — право доступа к функциям оператора закрыто, доступ к П и Т-компонентам получен ( $\overline{\text{ЧПТ}}$ );

7)  $S_6$  — доступ к П-компоненте закрыт, право доступа к функциям оператора и Т-компоненте получено ( $\overline{\text{ЧПТ}}$ );

8)  $S_7$  — все три ключа вскрыты ( $\overline{\text{ЧПТ}}$ ).

Стойкость компонент ЧМС характеризуется следующими показателями:

а) для человека-оператора — интенсивность атак  $\xi$  и интенсивность восстановления криптостойкости системы  $\nu$  ( $\text{ч}^{-1}$ );

б) для программной части — интенсивность атак  $\varepsilon$  ( $\text{ч}^{-1}$ ) и интенсивность восстановления криптостойкости системы  $\theta$  ( $\text{ч}^{-1}$ );

в) для технической части — интенсивность атак  $\lambda$  ( $\text{ч}^{-1}$ ) и интенсивность восстановления криптостойкости системы  $\mu$  ( $\text{ч}^{-1}$ ).

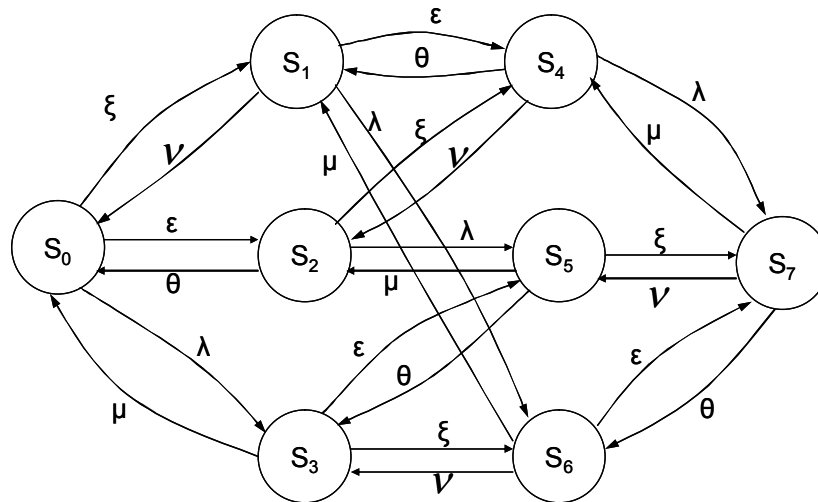


Рис. 1. Граф состояний ЧМС

## 2. Полумарковская модель системы

Рассмотрим фрагмент системы. В начальный момент времени система находится в защищенном состоянии по всем компонентам. Время до успешного завершения атаки по Ч-компоненте – случайная величина (СВ)  $\alpha_1$  с произвольной функцией распределения (ФР)  $F_1\{\alpha_1 \leq t\}$ , время восстановления Ч-компоненты после успешной атаки – СВ  $\alpha_2$  с произвольной ФР  $F_2\{\alpha_2 \leq t\}$ . Время до успешного завершения атаки по П-компоненте – СВ  $\beta_1$  с произвольной ФР  $G_1\{\beta_1 \leq t\}$ , время восстановления – СВ  $\beta_2$  с произвольной ФР  $G_2\{\beta_2 \leq t\}$ . Время до успешного завершения атаки по Т-компоненте – СВ  $\gamma_1$  с произвольной ФР  $H_1\{\gamma_1 \leq t\}$ , время восстановления – СВ  $\gamma_2$  с произвольной ФР  $H_2\{\gamma_2 \leq t\}$ . СВ  $\alpha_i, \beta_i, \gamma_i$  предполагаются независимыми, имеющи-

ми конечные математические ожидания и дисперсии; у ФР  $F_i(t), G_i(t), H_i(t)$  существуют плотности  $f_i(t), g_i(t), h_i(t), i=1,2$ .

Для упрощения будем считать, что атаки происходят последовательно по следующей схеме: Ч-компонента, П-компонента, Т-компонента. Будем также считать, что восстановление после атак происходит также последовательно в обратном порядке.

Введем следующую кодировку состояний ЧМС:  $i j k$ , где  $i$  – индикатор контроля доступа к Ч-компоненте:  $i=0$  – защищенное состояние;  $i=1$  – атака на компоненту завершена успешно;  $j$  – индикатор контроля доступа к П-компоненте:  $j=0$  – защищенное состояние;  $j=1$  – атака на компоненту завершена успешно;  $k$  – индикатор контроля доступа к Т-компоненте:  $k=0$  – защищенное состояние;  $k=1$  – атака на компоненту завершена успешно.

Для описания функционирования системы определим следующие полумарковские состояния:

1) 111 – система находится в полностью защищенном состоянии;

2) 011 – атака по Ч-компоненте завершилась успешно, проводится восстановление;

3) 001 – атака по П-компоненте завершилась успешно, контроль над Ч-компонентой не восстановлен, проводится восстановление Ч- и П-компонент;

4) 000 – атака по Т-компоненте прошла успешно, контроль над всей системой отсутствует, проводится восстановление по всем трем компонентам.

Таким образом, пространство состояний E имеет вид:

$$E = \{111, 011, 001, 000\}.$$

Опишем события переходов:

1)  $\{111 \rightarrow 011\} = \{I\}$  – успешное завершение атаки по Ч-компоненте;

2)  $\{011 \rightarrow 001\} = \{\beta_1 < \alpha_2\}$  – момент успешного завершения атаки по П-компоненте наступил раньше восстановления контроля по Ч-компоненте;

3)  $\{011 \rightarrow 111\} = \{\alpha_2 < \beta_1\}$  – произошло восстановление контроля по Ч-компоненте;

4)  $\{001 \rightarrow 000\} = \{\gamma_1 < \beta_2\}$  – момент успешного завершения атаки по Т-компоненте наступил раньше восстановления контроля по П-компоненте;

5)  $\{001 \rightarrow 011\} = \{\beta_2 < \gamma_1\}$  – произошло восстановление контроля по П-компоненте;

6)  $\{000 \rightarrow 001\} = \{I\}$  – произошло восстановление контроля по Т-компоненте, где  $\{I\}$  – единичное событие.

Определим времена пребывания в состояниях системы:

$$\theta_{000} = \gamma_2; \theta_{011} = \min\{\alpha_2, \beta_1\}$$

$$\theta_{001} = \min\{\gamma_1, \beta_2\}; \theta_{111} = \alpha_1.$$

Средние времена пребывания в состояниях:

$$\bar{t}(011) = M(\min\{\alpha_2, \beta_1\}) = \int_0^\infty \bar{F}_2(t) \bar{G}_1(t) dt;$$

$$\bar{t}(001) = M(\min\{\gamma_1, \beta_2\}) = \int_0^\infty \bar{H}_2(t) \bar{G}_2(t) dt;$$

$$M(111) = M\alpha_1; M(000) = M\gamma_2;$$

где  $\bar{F}_2(t) = 1 - F_2(t); \bar{G}_1(t) = 1 - G_1(t);$

$$\bar{G}_2(t) = 1 - G_2(t); \bar{H}_2(t) = 1 - H_2(t);$$

Граф состояний и переходов системы изображен на рис. 2.

Определим вероятности переходов вложенной цепи Маркова:

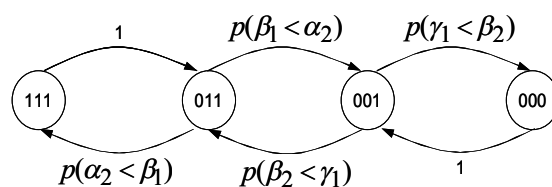


Рис. 2. Граф состояний и переходов системы

$$p(011 \rightarrow 001) = p(\beta_1 < \alpha_2) = \int_0^\infty f_2(x_2 + t) g_1(t) dt ;$$

$$p(011 \rightarrow 111) = p(\alpha_2 < \beta_1) = \int_0^\infty f_2(t) g_1(y_1 + t) dt ;$$

$$p(001 \rightarrow 011) = p(\beta_2 < \gamma_1) = \int_0^\infty g_2(y_2 + t) h_1(t) dt ;$$

$$p(001 \rightarrow 000) = p(\gamma_1 < \beta_2) = \int_0^\infty g_2(t) h_1(z_1 + t) dt .$$

На основе построенной модели можно определить следующие характеристики:

1)  $P_{\text{защ}}$  – стационарная вероятность того, что система находится в защищенном состоянии по всем компонентам;

2)  $P_{\text{ЧПТ}}$  – стационарная вероятность того, что система находится в состоянии взлома всех компонент;

3)  $P_{\text{Ч}}$  – стационарная вероятность того, что система находится в состояниях взлома Ч-компоненты;

4)  $P_{\text{П}}$  – стационарная вероятность того, что система находится в состояниях взлома П-компоненты.

Определим необходимые для вычисления характеристик подмножества состояний:

1)  $E_{\text{защ}}$  – подмножество состояний, в которых система находится в защищенном состоянии по всем компонентам (состояния, в которых все индексы = 1):  $E_{\text{защ}} = \{111\};$

2)  $E_{\text{ЧПТ}}$  – подмножество состояний, в которых система находится в состоянии взлома всех компонент (состояния, в которых все индексы = 0):  $E_{\text{ЧПТ}} = \{000\};$

3)  $E_{\text{Ч}}$  – подмножество состояний, в которых произошел взлом Ч-компоненты (состояния, в которых первый индекс  $i = 0$ ):  $E_{\text{Ч}} = \{011, 001, 000\};$

4)  $E_{\text{П}}$  – подмножество состояний, в которых произошел взлом П-компоненты (состояния, в которых второй индекс  $j = 0$ ):  $E_{\text{П}} = \{001, 000\};$

Определим следующие времена:

1)  $\bar{T}$  – среднее время функционирования системы от события восстановления защиты по всем компонентам до такого же события;

2)  $\bar{T}_{\text{ЧПТ}}$  – среднее время функционирования системы в состоянии взлома всех компонент;

3)  $\bar{T}_{\text{защ}}$  – среднее время функционирования системы в защищенном состоянии по всем компонентам;

4)  $\bar{T}_{\text{Ч}}$  – среднее время функционирования системы в состоянии взлома Ч-компоненты;

5)  $\bar{T}_{\text{П}}$  – среднее время функционирования системы в состоянии взлома П-компоненты.

Тогда искомые характеристики на основе полумарковской модели определяются следующим образом:

$$P_{\text{защ}} = \frac{\bar{T}_{\text{защ}}}{\bar{T}} = \frac{\sum_{i \in E_{\text{защ}}} \bar{T}_i}{\bar{T}}; \quad (1)$$

$$P_{\text{ЧПТ}} = \frac{\bar{T}_{\text{ЧПТ}}}{\bar{T}} = \frac{\sum_{i \in E_{\text{ЧПТ}}} \bar{T}_i}{\bar{T}}; \quad (2)$$

$$P_{\text{Ч}} = \frac{\bar{T}_{\text{Ч}}}{\bar{T}} = \frac{\sum_{i \in E_{\text{Ч}}} \bar{T}_i}{\bar{T}}; \quad (3)$$

$$P_{\text{П}} = \frac{\bar{T}_{\text{П}}}{\bar{T}} = \frac{\sum_{i \in E_{\text{П}}} \bar{T}_i}{\bar{T}}; \quad (4)$$

где  $\bar{T}_i$  – средние времена пребывания в состояниях заданного подмножества.

### 3. Имитационное моделирование

Ввиду сложности получения аналитических выражений для искомых характеристик расчет проводился с использованием следующего алгоритма имитационного моделирования полумарковских процессов с непрерывным множеством состояний:

1. Выбирается начальное состояние системы  $S_k = S_h$ . Время моделирования устанавливается в ноль.

2. С помощью генератора псевдослучайных чисел генерируются случайные величины  $\alpha_{kr}$  с заданным законом распределения (случайные факторы, влияющие на время пребывания в данном состоянии); случайная величина  $\alpha_{kr}$  определяет время до перехода из состояния  $k$  в состояние  $r$ .

3. Выбирается  $\min\{\alpha_{kr}\}$  – минимальный случайный фактор, который и будет равен времени пребывания в данном состоянии; время моделирования увеличивается на величину  $\min\{\alpha_{kr}\}$ ;

$$t_{\text{мод}} = t_{\text{мод}} + \min\{\alpha_{kr}\}.$$

4. Система переходит из состояния  $k$  в состояние  $r$ :  $S_k \rightarrow S_r$ .

П.п. 2-4 повторяются до тех пор, пока время моделирования не превысит конечного значения:  $t_{\text{мод}} \geq t_{\text{кон}}$ .

Параметры модели следующие: время моделирования – 5000 мин; интенсивности атак всех типов распределены экспоненциально, время восстановления после атак на Ч-компоненту – равномерно распределено на интервале [1, 3] со средним  $m=2$  мин; время восстановления после атак на П-компоненту – равномерно распределено на интервале [4,6] со средним  $m=5$  мин; время восстановления после атак на Т-компоненту – равномерно распределено на интервале [8,12] со средним  $m=10$  мин.

Первая группа экспериментов: интенсивность атак на Ч-компоненту  $\xi$  изменяется в диапазоне от 0.02 до 0.2  $\text{мин}^{-1}$ ; интенсивность атак на П-компоненту  $\varepsilon$  – 0,05  $\text{мин}^{-1}$ ; интенсивность атак на Т-компоненту  $\lambda$  – 0,03  $\text{мин}^{-1}$ .

Результаты моделирования приведены на рис. 3 и в табл. 1.

Таблица 1

Оценка вероятностей  $P_{\text{ЧПТ}}$ ,  $P_{\text{Ч}}$ ,  $P_{\text{П}}$

|                        |       |       |       |       |       |
|------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|
| $\xi, \text{мин}^{-1}$ | 0,020 | 0,022 | 0,025 | 0,029 | 0,033 |
| $P_{\text{ЧПТ}}$       | 0,01  | 0,02  | 0,01  | 0     | 0,01  |
| $P_{\text{Ч}}$         | 0,03  | 0,03  | 0,05  | 0,06  | 0,06  |
| $P_{\text{П}}$         | 0,02  | 0,01  | 0,01  | 0,01  | 0,01  |
|                        |       |       |       |       |       |
| $\xi, \text{мин}^{-1}$ | 0,040 | 0,050 | 0,067 | 0,100 | 0,200 |
| $P_{\text{ЧПТ}}$       | 0,01  | 0,01  | 0,01  | 0,02  | 0,01  |
| $P_{\text{Ч}}$         | 0,06  | 0,09  | 0,12  | 0,16  | 0,3   |
| $P_{\text{П}}$         | 0,02  | 0,03  | 0,04  | 0,06  | 0,09  |

Вторая группа экспериментов (рис. 4): интенсивность атак на Ч-компоненту – 0,02  $\text{мин}^{-1}$ ; интенсивность атак на П-компоненту – изменяется в диапазоне от 0.01 до 0.2  $\text{мин}^{-1}$ ; интенсивность атак на Т-компоненту – 0,03  $\text{мин}^{-1}$ .

Третья группа экспериментов (рис. 5): интенсивность атак на Ч-компоненту – 0,02  $\text{мин}^{-1}$ ; интенсивность атак на П-компоненту – 0,05  $\text{мин}^{-1}$ ; интенсивность атак на Т-компоненту изменяется в диапазоне от 0.01 до 0.2  $\text{мин}^{-1}$ .

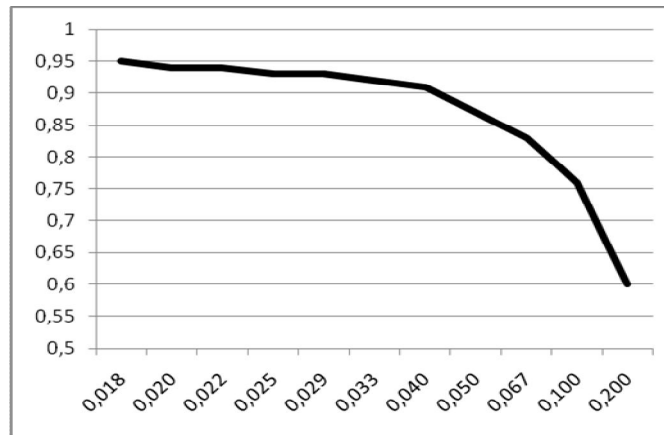


Рис. 3. Зависимость вероятности  $P_{защ}$  от интенсивности атак на Ч-компоненту

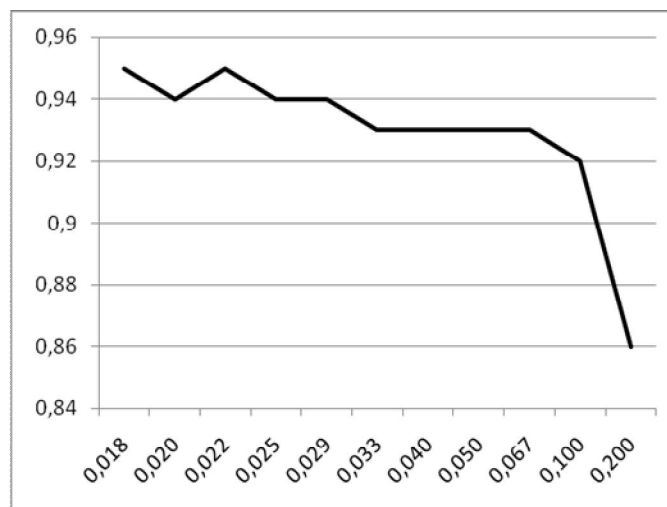


Рис. 4. Зависимость вероятности  $P_{защ}$  от интенсивности атак на П-компоненту

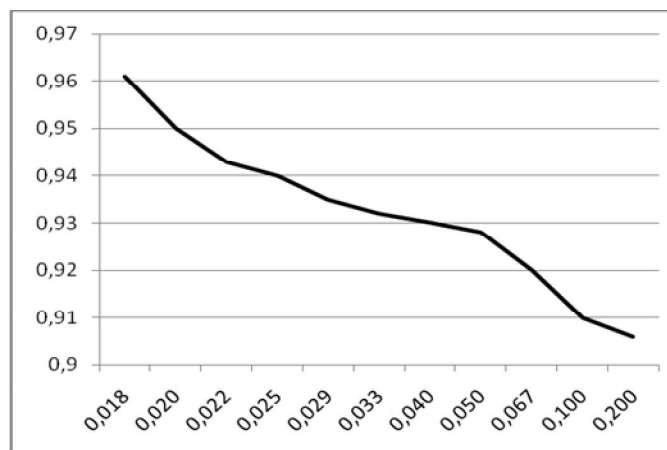


Рис. 5. Зависимость вероятности  $P_{защ}$  от интенсивности атак на Т-компоненту

### Выводы

Как видно из рис. 3-5, стационарная вероятность того, что система находится в защищенном состоянии по всем компонентам в большей степени зависит от интенсивности атак на Ч-компоненту. Интенсивность атак на П-компоненту оказывает меньшее влияние, и минимальное – интенсивность атак на Т-

компоненту. Для обеспечения высокого уровня гарантированности необходимо создавать такую систему защиты Ч-компоненты, которая будет гарантировать вероятность полностью защищенного состояния не меньше некоторого предельного уровня, допустимого для систем критического применения.

Таким образом, построена полумарковская модель, описывающая реакцию системы на атаки раз-

личного типа, и исследованы характеристики гарантоспособности с точки зрения контроля доступа.

Перспективами дальнейших исследований является построение комплексных критериев эффективности управления процессами отражения атак в системе неоднородного состава. Полученные результаты могут быть использованы в системах поддержки принятия решений. Кроме того, предполагается расширить комплекс моделей управления процессом отражения атак без ограничений на последовательность восстановлений после отражений атак.

### Литература

1. Охтилев, М.Ю. *Интеллектуальные технологии мониторинга и управления структурной динамикой сложных технических объектов [Текст] / М.Ю. Охтилев, Б.В. Соколов, Р.М. Юсупов. – М.: Наука, 2006. – 410 с.*
2. Бахмач, Е.С. *Отказобеспечивающие информационно-управляющие системы на программируемой логике [Текст] / под. ред. В.С.Харченко, В.В. Склера. – Национальный аэрокосмический университет*

«ХАИ», Научно-производственное предприятие «Радий», 2008. – 380 с.

3. *Методы моделирования и дискретной оптимизации вычислительных систем реального времени [Текст] / В.Я. Жихарев, В.М. Илюшко, Л.Г. Кравец и др. – Житомир: ЖГУ, 2004. – 494 с.*

4. Смагина, А.О. *Статистическая оценка времени пребывания системы неоднородного состава в выделенных состояниях для нестационарного режима [Текст] / А.О. Смагина // Вестник СевГТУ: Информатика, электроника, связь: Сб. науч. тр. – Севастополь: СевНТУ, 2010. – Вып. 101. – С. 69 – 74.*

5. Мащенко, Е.Н. *Полумарковская модель человек-машинной системы неоднородного состава [Текст] / Е.Н. Мащенко, А.О. Смагина // Информацийні технології та інформаційна безпека в науці, техніці та навчанні "ІНФОТЕХ-2011": матеріали міжнар. НПК. – Севастополь, 05-10 верес. 2011. – Севастополь: СевНТУ, 2011. – С. 29 – 30*

6. Корольюк, В.С. *Стохастические модели систем [Текст] / В.С. Корольюк. – К.: Наук. думка, 1989. – 208 с.*

Поступила в редакцию 23.02.2012

**Рецензент:** д-р техн наук, проф. Б.М. Конорев, Национальный аэрокосмический университет им. Н.Е. Жуковского «ХАИ», Харьков, Украина.

## ДОСЛІДЖЕННЯ ГАРАНТОЗДАТНОСТІ ЛЮДИНО-МАШИНОЇ СИСТЕМИ НЕОДНОРІДНОГО СОСТАВА НА ОСНОВІ НАПІВМАРКОВСЬКОЇ МОДЕЛІ

*О.М. Мащенко, Г.О. Смагіна*

Розглянуто задачу дослідження гарантоздатності людино-машинної системи неоднорідного складу, знаходження ймовірності перебування системи в повністю захищеному стані, ймовірності перебування системи в процесі вібиття атаки певного типу. Запропонована напівмарківська модель, що описує реакцію системи на атаки різного типу. Проведено імітаційне моделювання напівмарківських процесів з неперервною множиною станів, в результаті чого досліджені характеристики гарантоздатності з точки зору контролю доступу. Отримані результати можуть бути використані в системах підтримки прийняття рішень.

**Ключові слова:** гарантоздатність, людино-машинна система, напівмарківська модель, контроль доступу.

## DEPENDABILITY INVESTIGATION OF MAN-MACHINE SYSTEM WITH INHOMOGENEOUS COMPOSITION, BASED ON SEMI-MARKOV MODEL

*E.N. Maschenko, A.O. Smagina*

The paper considers the issue of investigation of dependability of human-machine system of heterogeneous composition, determination of probability of fully safe system state and probability of system attack reflection state. The semi-Markov model describing the system response to the attacks of various types is proposed. The simulation of semi-Markov processes with continuous set of states in the form of three groups of experiments is performed. As a result the dependability characteristics are examined in the terms of access control. Obtained results can be applied in the expert support systems.

**Key words:** dependability, man-machine system, semi-Markov model, access control.

**Мащенко Елена Николаевна** – канд. техн. наук, доцент, доцент кафедри кібернетики і вичислительной техники Севастопольского национального технического университета, Севастополь, Украина.

**Смагина Анна Олеговна** - аспирант кафедри кібернетики і вичислительной техники Севастопольского национального технического университета, Севастополь, Украина.