



# Modèles discrets pour la sécurité informatique : des méthodes itératives à l'analyse vectorielle.

Jean-François COUCHOT  
Soutenance d'HDR : le 30/01/16

## Rapporteurs :

Olivier BOURNEZ  
Jean-Paul COMET  
Juan-Pablo ORTEGA

Professeur à l'Ecole Polytechnique.  
Professeur à l'Université de Nice Sophia Antipolis  
Professeur à l'Université de St. Gallen–Suisse

## Examineurs :

Sylvain CONTASSOT-VIVIER  
Raphaël COUTURIER  
Christophe GUYEUX

Professeur à l'Université de Lorraine  
Professeur à l'Univ. Bourgogne Franche-Comté  
Professeur à l'Univ. Bourgogne Franche-Comté

# Réseau booléen (définition)



- Une fonction  $f : \mathbb{B}^N \rightarrow \mathbb{B}^N$ ,  $x = (x_1, \dots, x_N) \mapsto (f_1(x), \dots, f_N(x))$
- Un schéma de mise à jour de la suite  $(x^t)_{t \in \mathbb{N}}$  des configurations :
  - *Parallèle synchrone* :  $x^{t+1} = f(x^t)$ .
  - *Unaire* : à partir de la *stratégie unaire*  $S = (s^t)_{t \in \mathbb{N}}$ , modification de l'élément  $s^t$  de  $x^t$

$$x^{t+1} = (x_1^{t+1}, \dots, x_n^{t+1}) \text{ où } x_i^{t+1} = \begin{cases} f_i(x^t) & \text{si } i = s^t \\ x_i^t & \text{sinon.} \end{cases}$$

- *Généralisé* : à partir de la *stratégie généralisée*  $(s^t)_{t \in \mathbb{N}}$ , à chaque itération  $t$ , modification des éléments de  $x^t$  dans  $s^t \subset \{1, \dots, n\}$

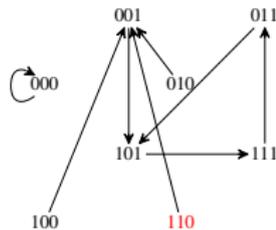
$$x^{t+1} = (x_1^{t+1}, \dots, x_n^{t+1}) \text{ où } x_i^{t+1} = \begin{cases} f_i(x^t) & \text{si } i \in s^t \\ x_i^t & \text{sinon} \end{cases}$$

# 3 schémas $\rightsquigarrow$ 3 graphes d'itérations

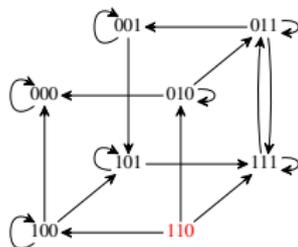


## Graphes des itérations de

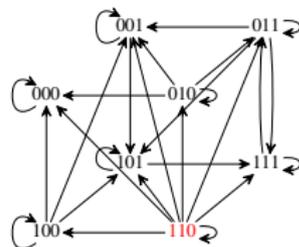
$(X_1, X_2, X_3) \mapsto ((\overline{X_1} + \overline{X_2}) \cdot X_3, X_1 \cdot X_3, X_1 + X_2 + X_3)$ .



(a) GIS(f)



(b) GIU(f)



(c) GIG(f)

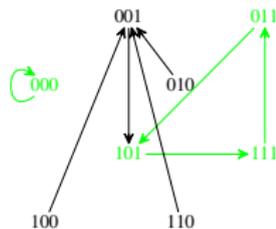
# Attracteurs



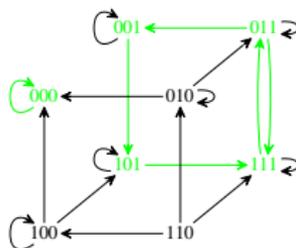
- $x$  point fixe de  $f$  si  $x = f(x)$
- $A$  attracteurs du graphe si
  - pour tout arc  $x \rightarrow y$ , si  $x \in A$ , alors  $y \in A$  et
  - $A$  : le plus petit au sens de l'inclusion

## Attracteurs de

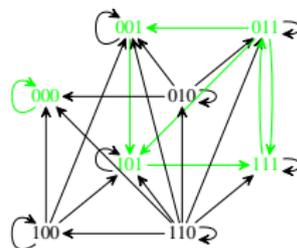
$$(X_1, X_2, X_3) \mapsto ((\overline{X_1} + \overline{X_2}) \cdot X_3, X_1 \cdot X_3, X_1 + X_2 + X_3).$$



(d)  $A_1 = \{000\}$  et  
 $A_2 = \{011, 101, 111\}$



(e)  $A_1 = \{000\}$  et  
 $A_2 = \{001, 101, 111, 011\}$



(f)  $A_1 = \{000\}$  et  
 $A_2 = \{001, 101, 111, 011\}$

# Dépendance entre éléments

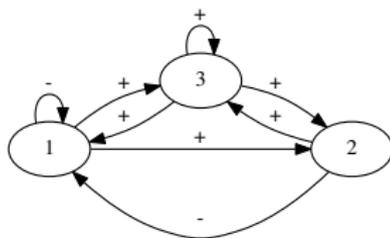


- Mat. de  $\{-1, 0, 1\}^{N^2}$  des « dérivées partielles »  $f'_{ij} = \frac{f_i(\bar{x}^j) - f_i(x)}{\bar{x}_j - x_j}$ .
- Représentée par un *graphe des interactions* orienté :
  - Sommets :  $\{1, \dots, N\}$
  - Arcs :  $j \xrightarrow{s} i$  si  $\exists x \in \mathbb{B}^N$  tq.  $f'_{ij}(x) = s$ ,  $s \in \{-1, 1\}$

## Graphes des interactions de

$$(X_1, X_2, X_3) \mapsto ((\bar{X}_1 + \bar{X}_2).X_3, X_1.X_3, X_1 + X_2 + X_3).$$

$$f' = \begin{pmatrix} \frac{(x_1 + \bar{x}_2).x_3 - (\bar{x}_1 + \bar{x}_2).x_3}{x_1 - x_1} & \frac{(\bar{x}_1 + x_2).x_3 - (\bar{x}_1 + \bar{x}_2).x_3}{x_2 - x_2} & \dots \\ \frac{\bar{x}_1.x_3 - x_1.x_3}{x_1 - x_1} & 0 & \dots \\ \frac{(\bar{x}_1 + x_2 + x_3) - (x_1 + x_2 + x_3)}{x_1 - x_1} & \dots & \dots \end{pmatrix}$$





- Deux modes :
  - *synchrone* : chaque élément attend la valeur des éléments dont il dépend ;
  - *asynchrone* : chaque élément met à jour sa valeur sans attendre.
- $(D^t)^{t \in \mathbb{N}}$  : suite de matrices de taille  $N \times N$  t.q.

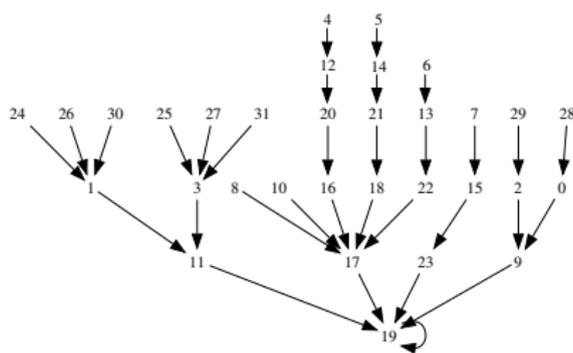
$D_{ij}^t =$  date où  $x_j$  est disponible au composant  $i$

$$\bullet x_i^{t+1} = \begin{cases} f_i(x_1^{D_{i1}^t}, \dots, x_N^{D_{iN}^t}) & \text{si } i \in \mathbf{s}^t \\ x_i^t & \text{sinon} \end{cases}$$

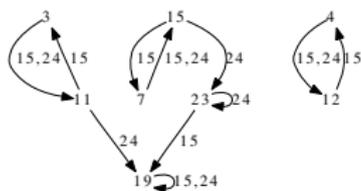
# Un exemple motivant



$$g(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) = (x_1 \cdot \overline{x_2} + \overline{x_1} \cdot x_2, \overline{x_1} + x_2, x_3 \cdot \overline{x_1}, x_5, \overline{x_3} + x_4)$$



(g) GIS( $g$ )



(h) GIU( $g$ ) (extrait)

FIGURE – Graphes des itérations synchrones

- Avec  $D^t = t$  sauf  $D_{12}^t = t - 1$  pour  $t$  impair,  $g$  oscille entre  $(0, 0, 0, 1, 1)$  et  $(0, 1, 0, 1, 1)$
- Schéma parallèle : converge en synchrone, diverge en asynchrone



- Peut-on prédire le comportement de réseaux booléens (Sec. 2)
  - Théorique : **conditions théoriques** nécessaires/suffisantes de convergence/divergence ?
  - Pratique : vérification par simulation (**exhaustive ?**)
- Itérations divergentes  $\leftrightarrow$  **comportement chaotique** (Sec. 3) ?
  - Caractérisation des réseaux booléens chaotiques.
  - Génération et prédiction.
- Générateurs de nombres pseudo-aléatoires (Sec. 4) :
  - Caractérisation d'un PRNG chaotique.
  - Générations et qualité.
- Du Chaos au masquage d'information (Sec.5).
  - D'un point de vue chaotique.
  - D'un point de vue analyse vectorielle discrète.



1. Introduction : iterations de réseaux booléens
2. Réseaux booléens : des preuves de convergences
3. Des systèmes dynamiques discrets au chaos
4. Applications à la génération de nombres pseudo-aléatoires
5. Application au masquage d'information
6. Conclusion

# Un peu de Synchronisme

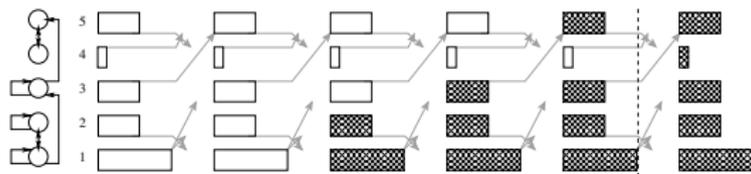


- *Mode mixte* [ABCVS05] : regroupement des nœuds qui pourraient introduire des cycles.
  - A l'intérieur de chaque groupe : mode synchrone.
  - A l'extérieur de chaque groupe : mode asynchrone.
- Relation de synchronisation :  $iRj$  si  $i$  et  $j$  dans la même CFC du graphe des interactions.

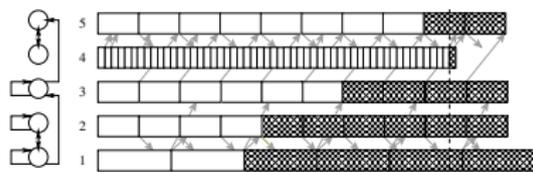
## ( [BCVC10] )

*Soit  $f$  possédant un unique point fixe  $x^*$  et une stratégie pseudo-périodique  $s$ . Si les itérations synchrones convergent vers  $x^*$  pour cette stratégie, alors les itérations mixtes à délai uniforme convergent aussi vers  $x^*$  pour cette stratégie.*

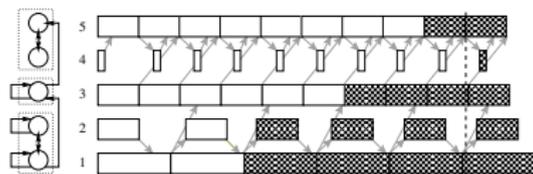
# Mode mixte avec $g$



(a) Parallèle synchrone



(b) Asynchrone



(c) Mixte tq.  $\langle 1 \rangle = \{1, 2\}$ ,  $\langle 3 \rangle = \{3\}$ ,  $\langle 4 \rangle = \{4, 5\}$ .

FIGURE – Graphes des itérations de  $g$



- Conditions suffisantes de convergence : facile à appliquer, domaine restreint
- Recherche d'une métrique décroissante minorée : difficile
- Simulations :
  - Non exhaustives pour les schémas généralisés et asynchrones.
  - Verdict  $\leftrightarrow$  vérité ssi divergence (contre-exemple).
- Souhait : exploiter un outil qui traiterai toutes les transitions
  - explosion combinatoire : par abstraction, quotientage, ordre partiel. . .
  - Model checker : SPIN [Hol03].
  - Correction et complétude de la démarche.

# Du système booléen au modèle PROMELA

- Points clefs de la traduction :
  - Stratégie : pseudo périodicité garantie par le choix indéterministe de SPIN.
  - Délais (bornés par construction) : oubli de certaines valeurs grâce à l'indéterminisme de SPIN.
- Convergence universelle :  $\diamond(\Box X_P = X)$ .

## (Correction et complétude de la traduction vers Promela [Cou10])

*Soit  $\phi$  un modèle de système dynamique discret et  $\psi$  sa traduction PROMELA. Les itérations de  $\phi$  sont universellement convergentes si et seulement si  $\psi$  vérifie la propriété LTL sous hypothèse d'équité faible.*



1. Introduction : iterations de réseaux booléens
2. Réseaux booléens : des preuves de convergences
3. Des systèmes dynamiques discrets au chaos
4. Applications à la génération de nombres pseudo-aléatoires
5. Application au masquage d'information
6. Conclusion



1. Introduction : iterations de réseaux booléens
2. Réseaux booléens : des preuves de convergences
3. Des systèmes dynamiques discrets au chaos
4. Applications à la génération de nombres pseudo-aléatoires
5. Application au masquage d'information
6. Conclusion



1. Introduction : iterations de réseaux booléens
2. Réseaux booléens : des preuves de convergences
3. Des systèmes dynamiques discrets au chaos
4. Applications à la génération de nombres pseudo-aléatoires
5. Application au masquage d'information
6. Conclusion



1. Introduction : iterations de réseaux booléens
2. Réseaux booléens : des preuves de convergences
3. Des systèmes dynamiques discrets au chaos
4. Applications à la génération de nombres pseudo-aléatoires
5. Application au masquage d'information
6. Conclusion



- Peut-on prédire le comportement de réseaux booléens (Sec. 2)
  - Théorique : **conditions théoriques** nécessaires/suffisantes de convergence/divergence ?
  - Pratique : vérification par simulation (**exhaustive ?**)
- Itérations divergentes  $\leftrightarrow$  **comportement chaotique** (Sec. 3) ?
  - Caractérisation des réseaux booléens chaotiques.
  - Génération et prédiction.
- Générateurs de nombres pseudo-aléatoires (Sec. 4) :
  - Caractérisation d'un PRNG chaotique.
  - Générations et qualité.
- Du Chaos au masquage d'information (Sec.5).
  - D'un point de vue chaotique.
  - D'un point de vue analyse vectorielle discrète.



A. Abbas, J. M. Bahi, S. Contassot-Vivier, and M. Salomon.

Mixing synchronism / asynchronism in discrete-state  
discrete-time dynamic networks.

In *4th Int. Conf. on Engineering Applications and Computational Algorithms, DCDIS'2005*, pages 524–529, Guelph, Canada, July 2005.

ISSN 1492-8760.



J. M. Bahi, S. Contassot-Vivier, and J.-F. Couchot.

Convergence results of combining synchronism and asynchronism for discrete-state discrete-time dynamic network.

Research Report RR2010-02, LIFC - Laboratoire d'Informatique de l'Université de Franche Comté, May 2010.



J.-F. Couchot.

Formal Convergence Proof for Discrete Dynamical Systems.



Gerard J. Holzmann.

*The SPIN Model Checker : Primer and Reference Manual.*  
Addison-Wesley, Pearson Education, 2003.