

# 産業用ロボットの セキュリティリスク検証からみえること

2018年2月7日

トレンドマイクロ株式会社

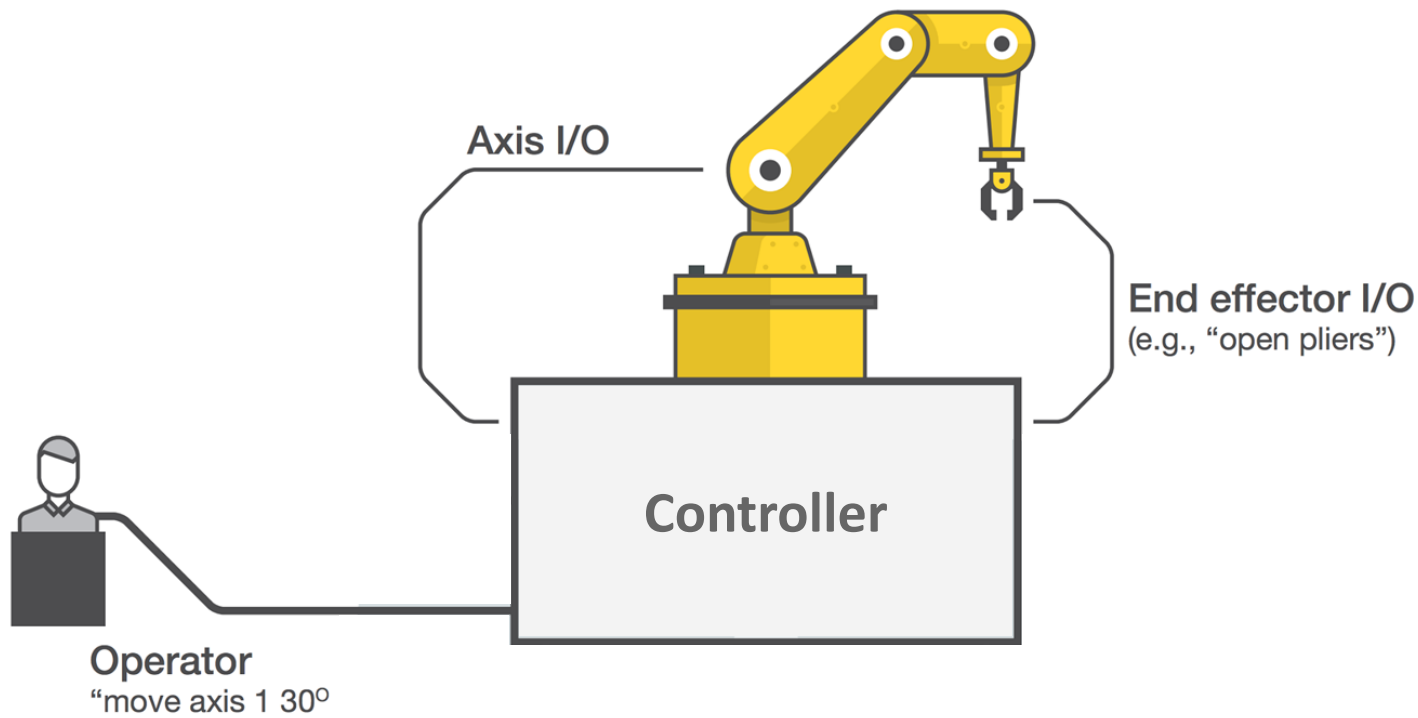
上田 勇貴



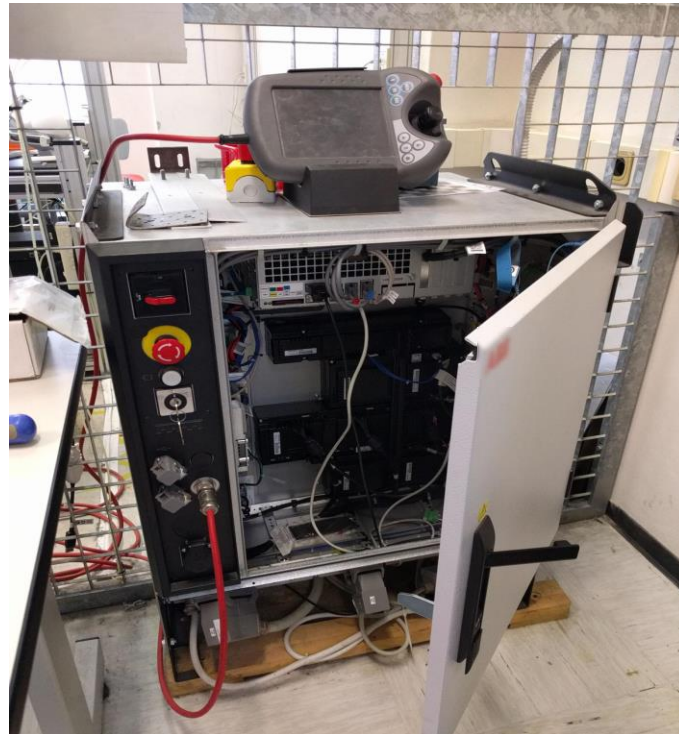
# はじめに

- 本セッションの内容は、トレンドマイクロとミラノ工科大学が共同調査を行い、2017年5月に調査レポート、7月にblack hat USA 2017で公表したものです。
- 発見された脆弱性情報については、製造元に報告し適切に対処されています。
- 全ての産業用ロボットで同一の問題を抱えている、相対的に産業用ロボットのセキュリティリスクが高い、と主張するものではありません。

# 産業用ロボット



# 調査対象



# 産業用ロボットの特徴

## 柔軟性のあるプログラミング

汎用システム

外部接続



```
PROC main()  
  TPErase;  
  trapped := FALSE;  
  done := FALSE;  
  MoveAbsJ p0, v2000, fine, tool0;  
  WaitRob \ZeroSpeed;  
  CONNECT pers1int WITH stopping;  
  IPers trapped, pers1int;  
  CONNECT monit1int WITH monitor;  
  ITimer 0.1, monit1int;  
  WaitTime 1.0;  
  MoveAbsJ p1, vmax, fine, tool0;  
speed  
ENDPROC
```

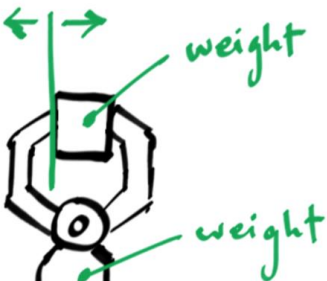


# “パラメータ”の存在

INITIAL POSITION TARGET



DRIVING POWER = ?



DRIVING POWER = X



CONFIG FILE  
loaded by robot

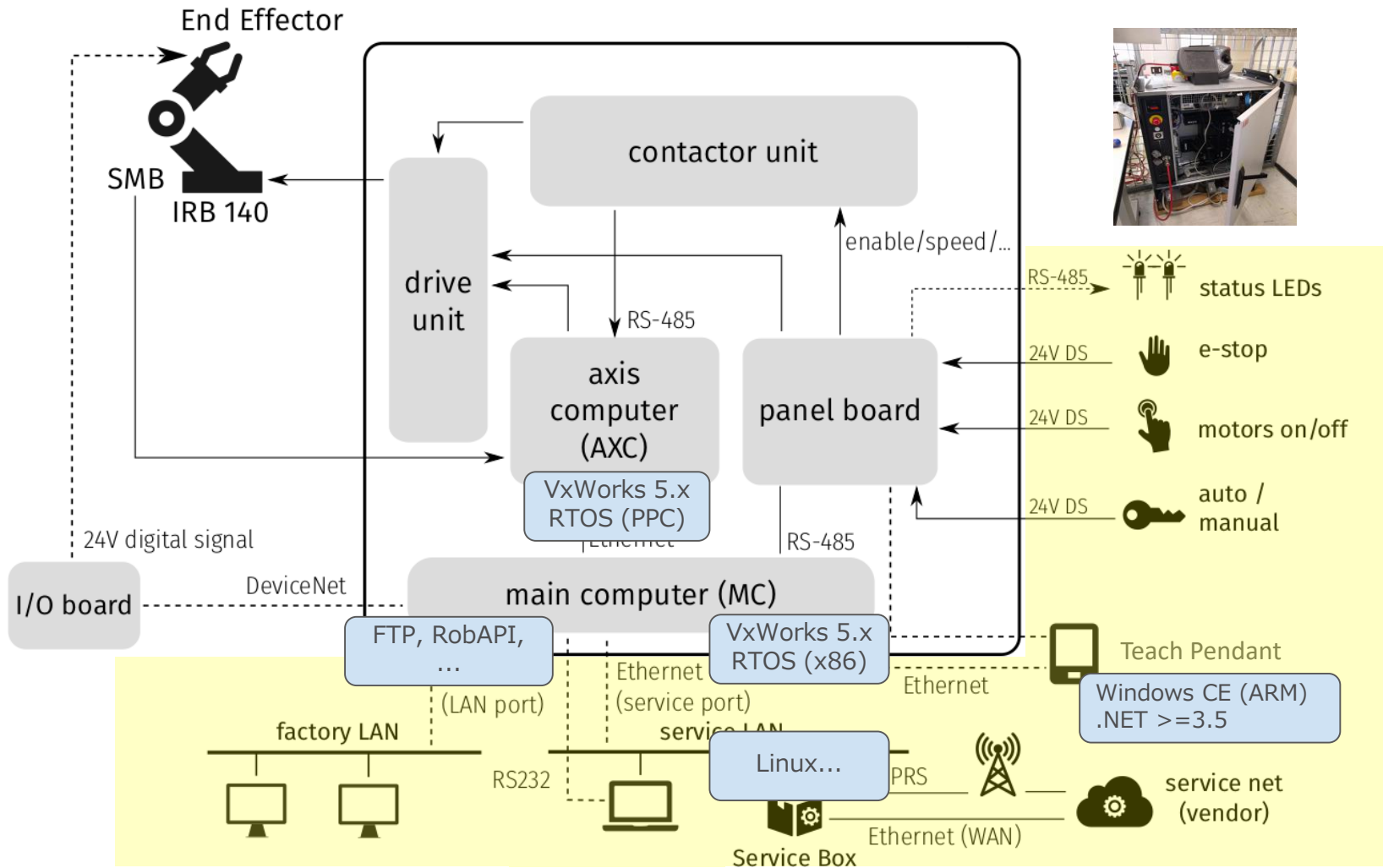
# 産業用ロボットの特徴

柔軟性のあるプログラミング

**汎用システム**

外部接続



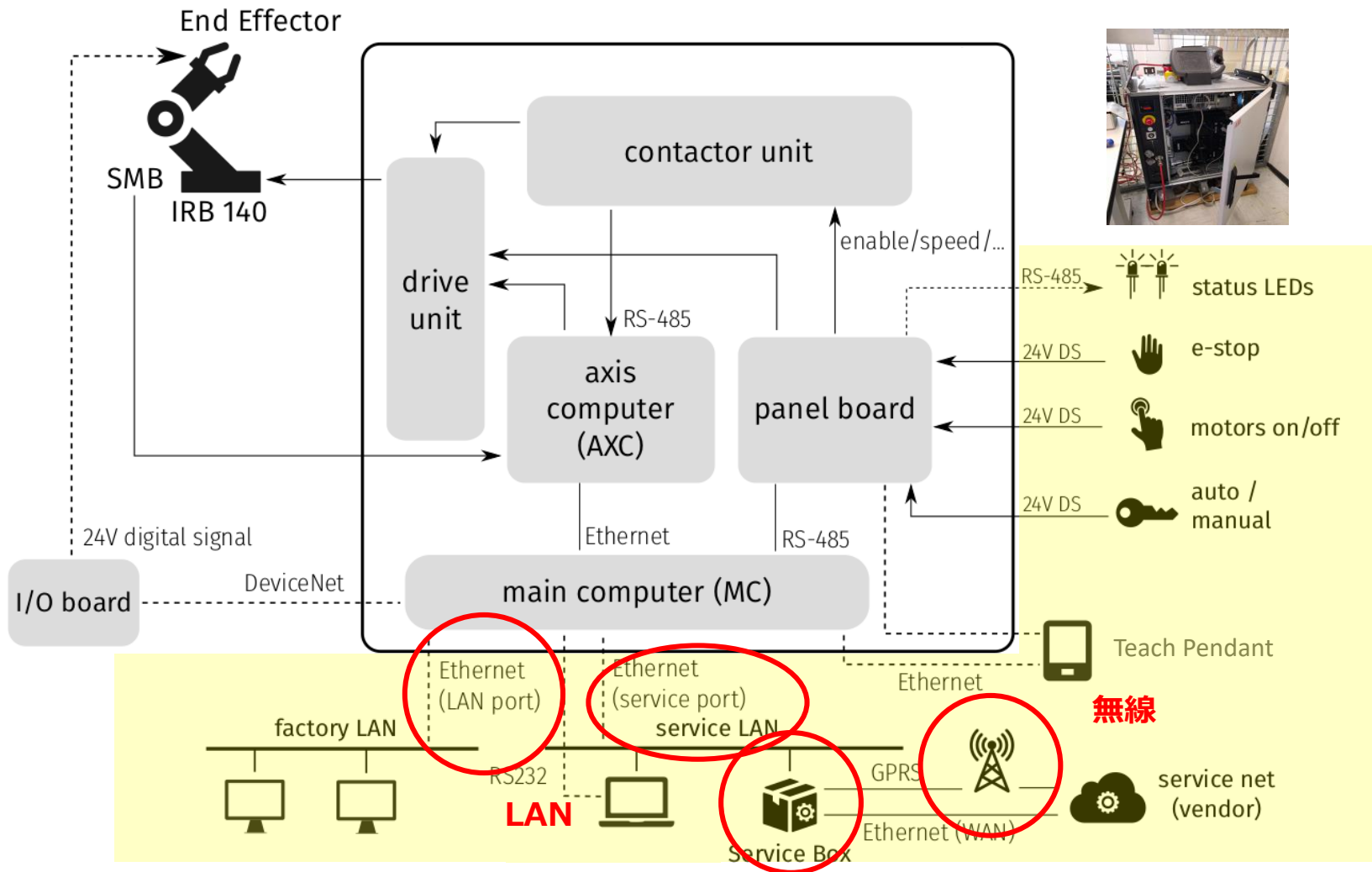


# 産業用ロボットの特徴

柔軟性のあるプログラミング

汎用システム

**外部接続**



# 調査で判明した問題点

- **コントローラ**
  - メモリ破壊
  - 設計不備
  - 相手を無条件に信用
  
- **産業用ルータ**
  - 外部公開
  - 脆弱性

# 外部公開されている産業用ルータの調査結果

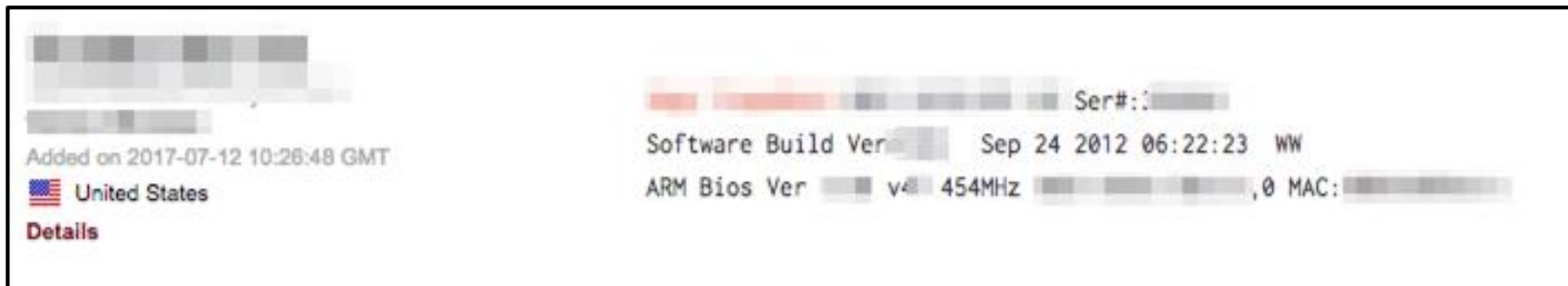
Brand	Exposed Devices	No Authentication
Belden	956	
Eurotech	160	
eWON	6,219	1,160
Digi	1,200	
InHand	883	
Moxa	12,222	2,300
NetModule	886	135
Robustel	4,491	
Sierra Wireless	50,341	220
Virtual Access	209	
Welotec	25	
Westermo	6,081	1,200
<b>TOTAL</b>	<b>83,673</b>	<b>5,105</b>

※出典：<https://documents.trendmicro.com/assets/wp/wp-industrial-robot-security.pdf>

これら全ての産業用ルーターに必ず産業用ロボットが接続されているわけではありません

# 容易に特定可能な産業用ルータ

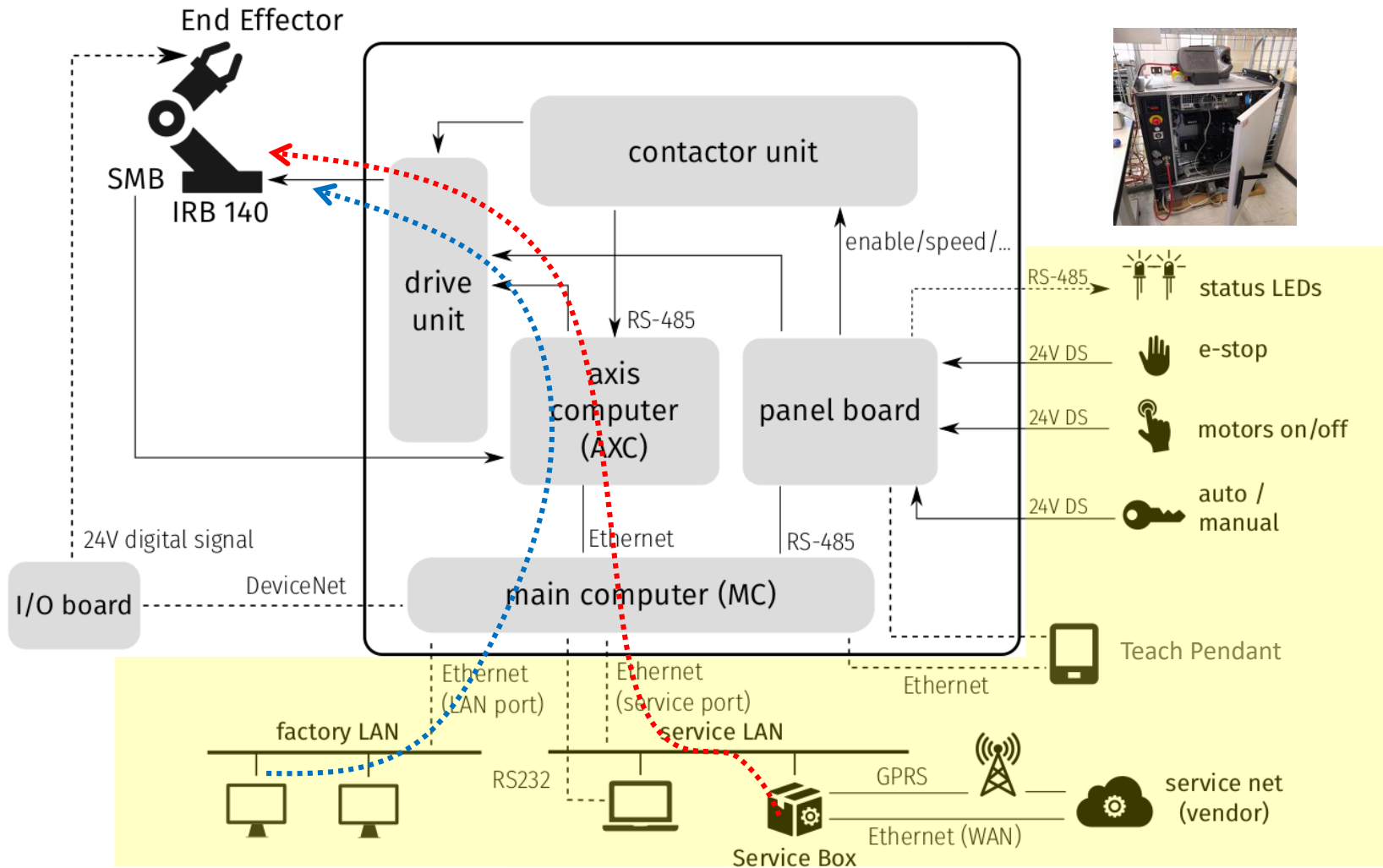
- 饒舌な機器
  - ブランド名、モデル名、バージョン名
- ベンダのサイトで開示されている技術情報
  - 技術マニュアル：すべてのベンダ
  - ファームウェア：7/12ベンダ





# 産業ルーターの脆弱性問題

- アプリケーション
  - DropBear SSH, BusyBox, etc...
- ライブラリ
  - Cypto, etc..
- カーネル
- ベースバンド
- コンパイラ



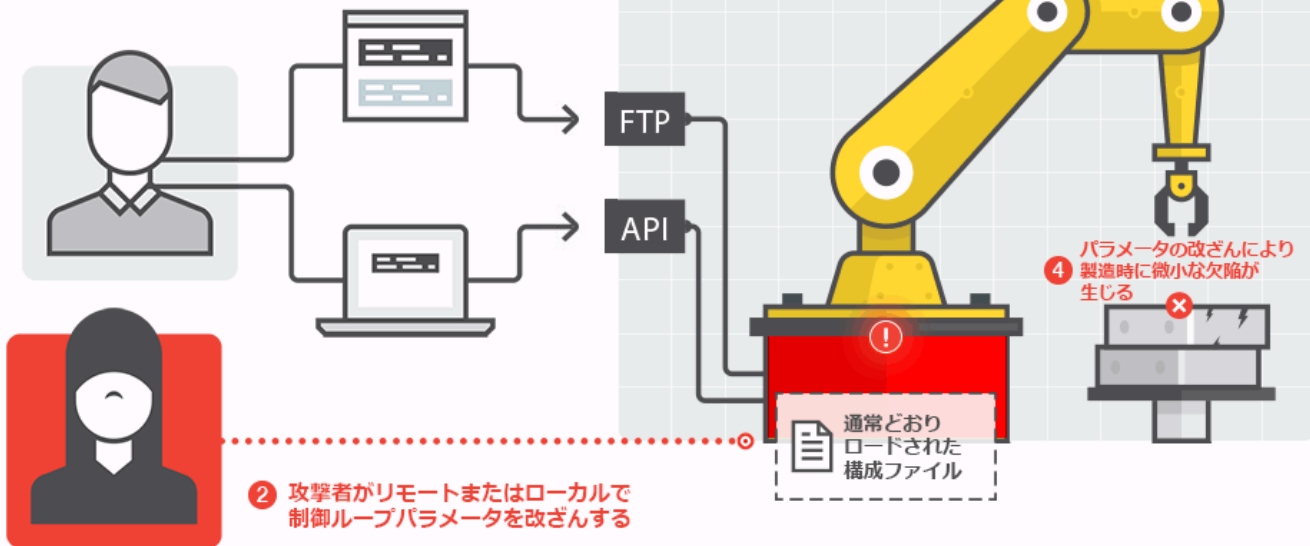
# 想定される攻撃シナリオ

- ① コントローラのパラメータ改ざん
- ② キャリブレーションパラメータの改ざん
- ③ 生産ロジックの改ざん
- ④ ロボットのステータス情報の表示を改ざん
- ⑤ 実際のロボットのステータスを改ざん

# ①コントローラのパラメータ改ざん

③ ロボットが正規のコードを実行する

① ロボットプログラマーがFTPサーバーにコードをアップロードするか、コンピュータからコマンドを送信する

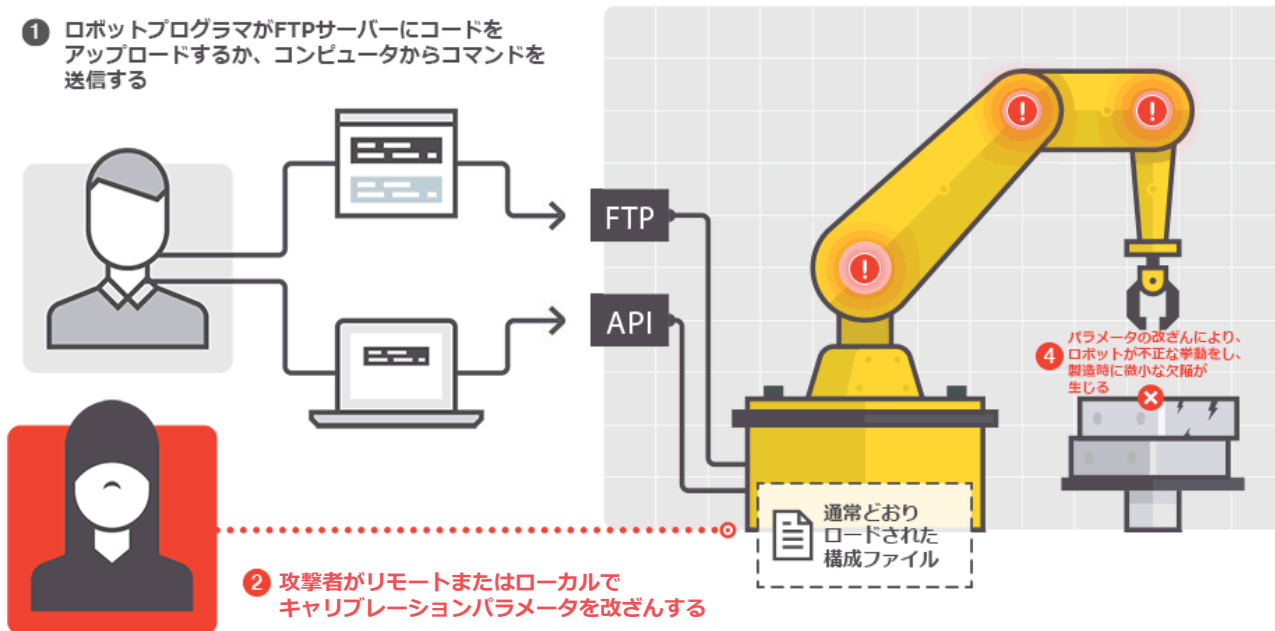




## ② キャリブレーションパラメータの改ざん

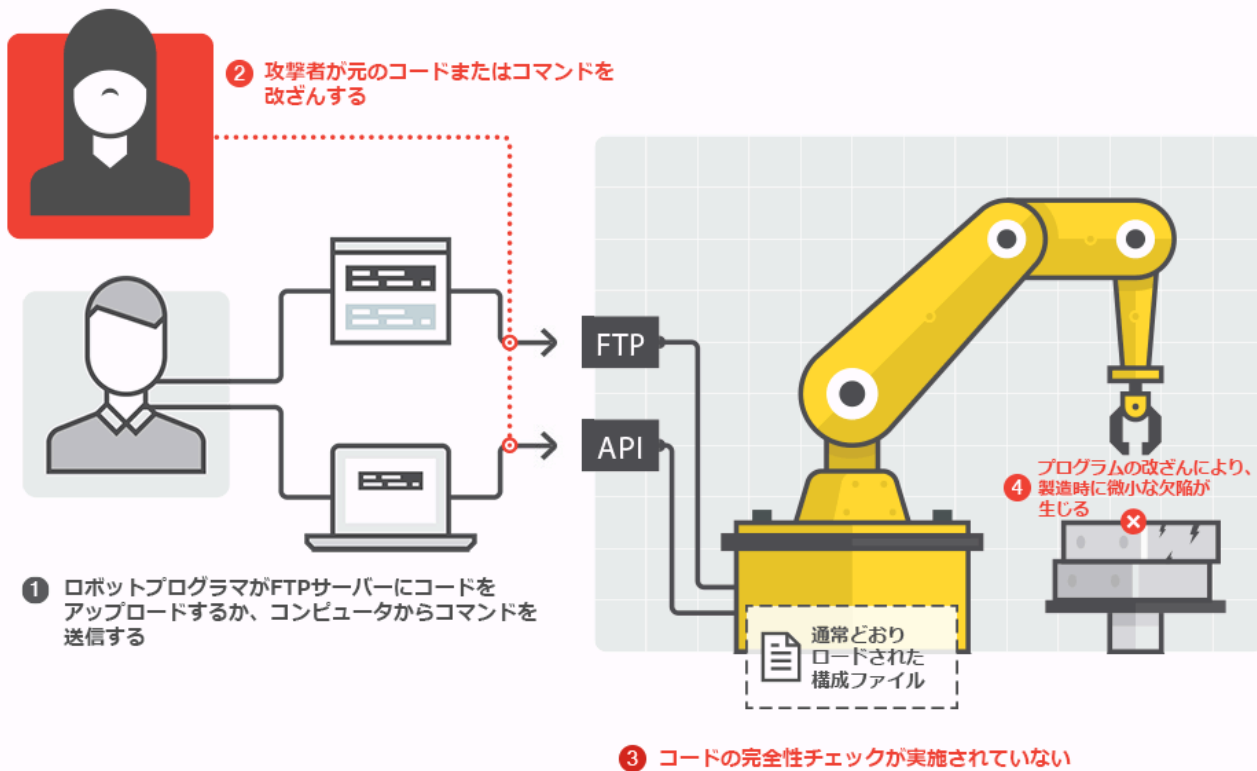
③ ロボットが正規のコードを実行する

① ロボットプログラマーがFTPサーバーにコードをアップロードするか、コンピュータからコマンドを送信する

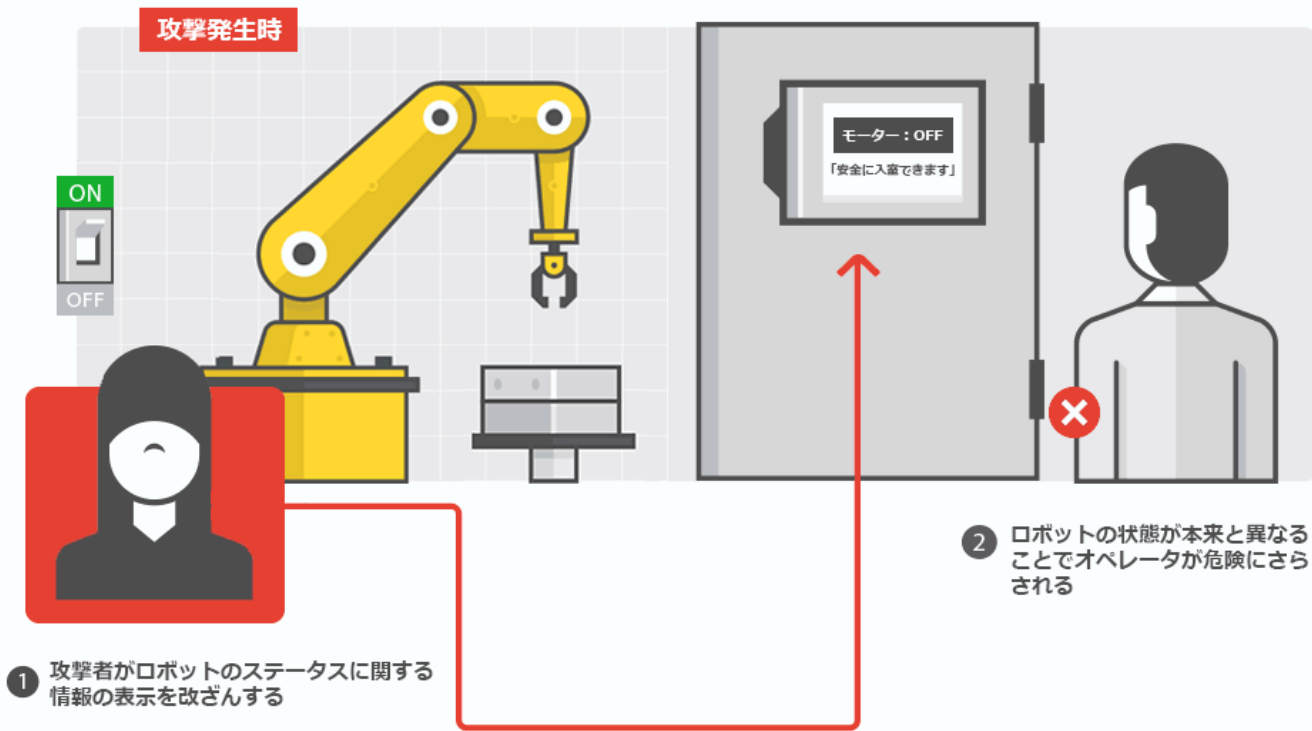




# ③生産ロジックの改ざん



## ④ロボットのステータス情報の表示を改ざん



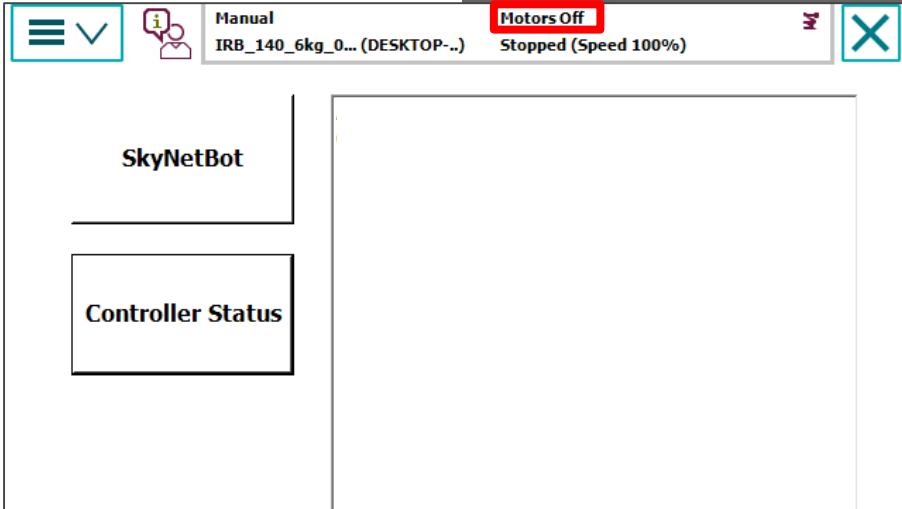
# ステータス表示の改ざん 1/2

Malicious DLL



Teach Pendant

```
IL_025c: /* 03 | */ ldarg.1
IL_025d: /* 6F | (0A)
(*) /* 0A000028 */ //IL_0262: /* 02 |
//IL_0263: /* 7B | (0
ldstr "Motors Off"
IL_0268: /* 02 |
IL_0269: /* 02 |
IL_0269: /* 7B | (04)0000B2
IL_026e: /* 02 |
*/ ldarg.0
*/ ldfld class [System.Drawing/*+23000007*/]Sys
*/ ldarg.0
*/ ldfld class [System.Drawing/*+23000007*/]Sys
*/ ldloc.s V_1
000169 */ call instance int32 [System.Drawing/*+23000
*/ conv.r4
*/ ldloc.s V_1
0000DF */ call instance int32 [System.Drawing/*+23000
*/ conv.r4
0000AD */ callvirt instance void [System.Drawing/*+230000
```



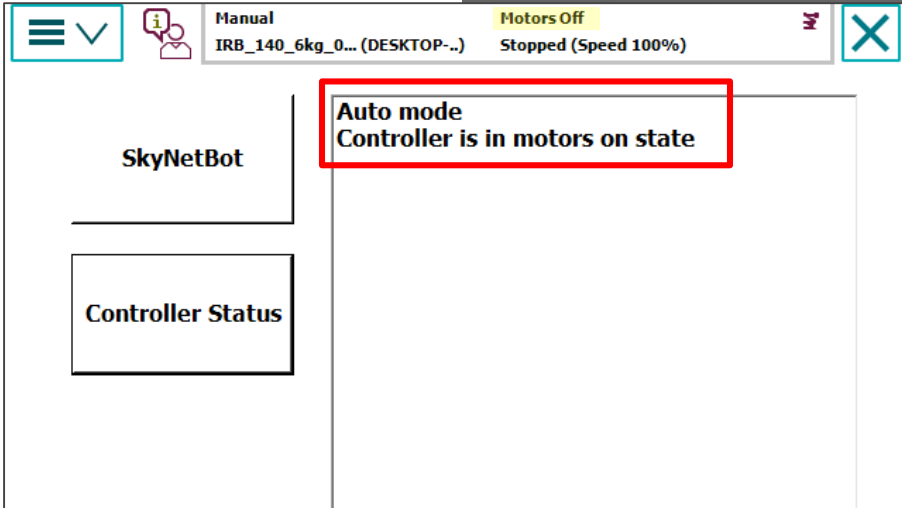
# ステータス表示の改ざん 2/2

Malicious DLL

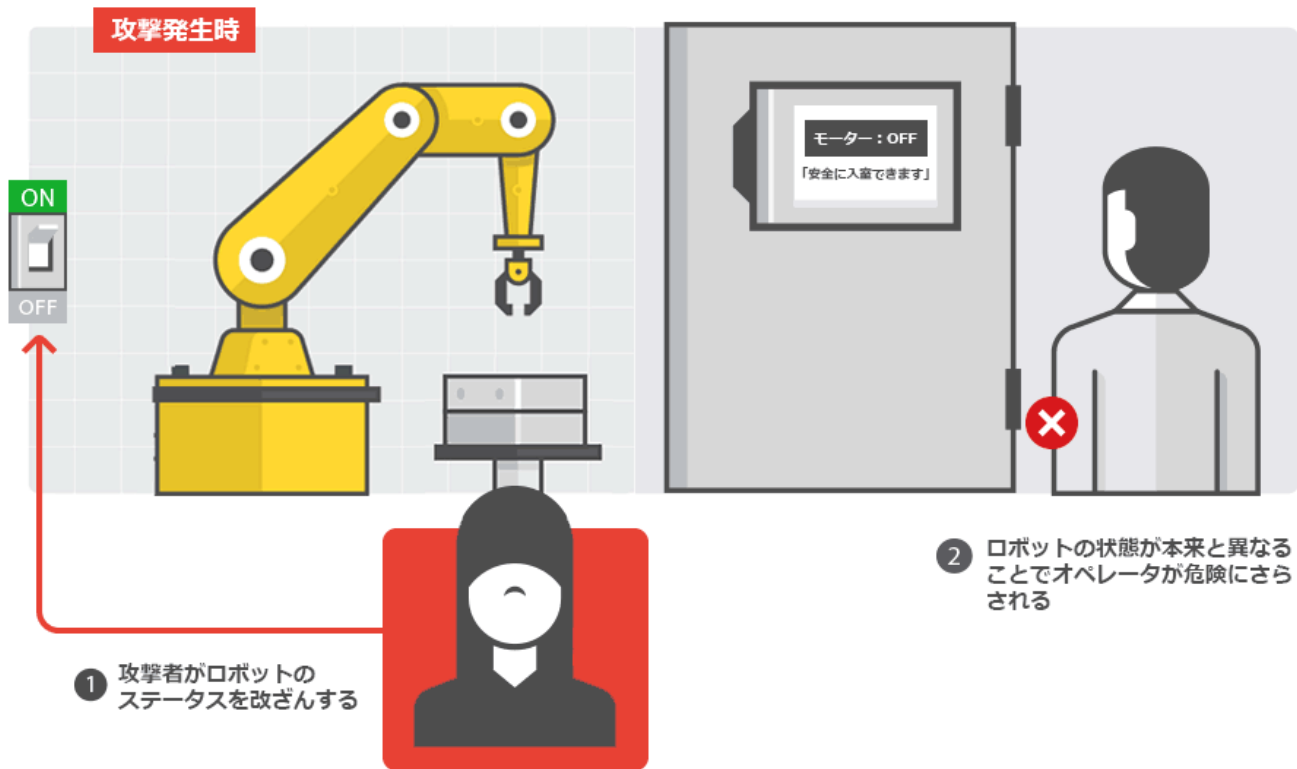


Teach Pendant

```
IL_025c: /* 03 | */ ldarg.1
IL_025d: /* 6F | (0A)
(*) /* 0A000028 */ //IL_0262: /* 02 |
//IL_0263: /* 7B | (0
ldstr "Motors Off"
IL_0268: /* 02 |
IL_0269: /* 7B | (04)0000B2
IL_026e: /* 02 |
*/ ldarg.0
*/ ldfld class [System.Drawing/*+23000007*/]Sys
*/ ldarg.0
*/ ldfld class [System.Drawing/*+23000007*/]Sys
*/ ldloc.s V_1
*/ call instance int32 [System.Drawing/*+23000
*/ conv.r4
*/ ldloc.s V_1
*/ call instance int32 [System.Drawing/*+23000
*/ conv.r4
*/ callvirt instance void [System.Drawing/*+230000
```



# ⑤ 実際のロボットのステータスを改ざん



# 想定される影響

不良品

設備損傷

人的被害

信用失墜

コスト

情報漏洩



# 想定される攻撃者の目的

金銭

興味

自己顕示

競合排除

# セキュリティ強化に向けて 1/2

- **短期的**

- パッチの適用、外部接続の見直し、異常検知

- **中期的**

- ハードニング

- **長期的**

- 産業用ロボットにおけるサイバーセキュリティの標準化と実装

# セキュリティ強化に向けて 2/2

- **ベンダ**

- 率先した取り組みの継続

- **ユーザ**

- 工場設備全体を俯瞰した対策の検討

# ご案内

- **本調査の技術面を含む説明**
  - black hat USA 2017公演ビデオ
  - <https://youtu.be/RKLUWnzIaP4>
  
- **詳細レポートとその抄訳**
  - <https://www.trendmicro.com/jp/iot-security/special/20100>

ご清聴ありがとうございました。

TRENDMICRO、およびTREND MICROは、トレンドマイクロ株式会社の登録商標です。  
本ドキュメントに記載されている各社の社名、製品名およびサービス名は、各社の商標または登録商標です。

