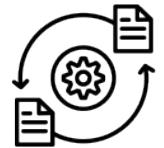


ОСНОВНЫЕ СРЕДСТВА ЗАЩИТЫ ПО ОТ ВЗЛОМА



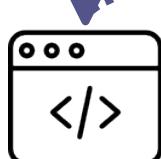
Организационные средства защиты:

1. Политика предоставления доступа к ПО.
2. Техническая поддержка клиентов.
3. Персонализация лицензий.



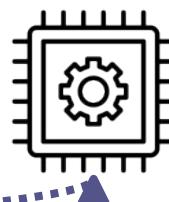
Правовые средства защиты:

1. Патентование технических решений.
2. Договоры и лицензионные соглашения.
3. Борьба с сайтами, распр. взломанное ПО



Программные средства защиты:

1. Шифрование программного кода и файлов.
2. Активация и управление лицензиями.
3. Противодействие реверсингу ПО.



Программно-аппаратные средства защиты:

1. Генерация HWID.
2. Использование USB-ключей.
2. Физическое разделение программного обеспечения и оборудования.



СТАТИЧЕСКАЯ И ДИНАМИЧЕСКАЯ ИДЕНТИФИКАЦИЯ



Под статической идентификацией понимается получение HWID ПК на основе различных аппаратных или программных идентификаторов.

Так же данный подход именуется **атрибутивным**
(получение различных атрибутов /свойств установленного
аппаратного или программного обеспечения).

Динамическая идентификация аппаратной части ПК - измерение нескольких уникальных параметров, совокупность которых может однозначно идентифицировать множество ПК с одинаковыми аппаратным и программным обеспечением.

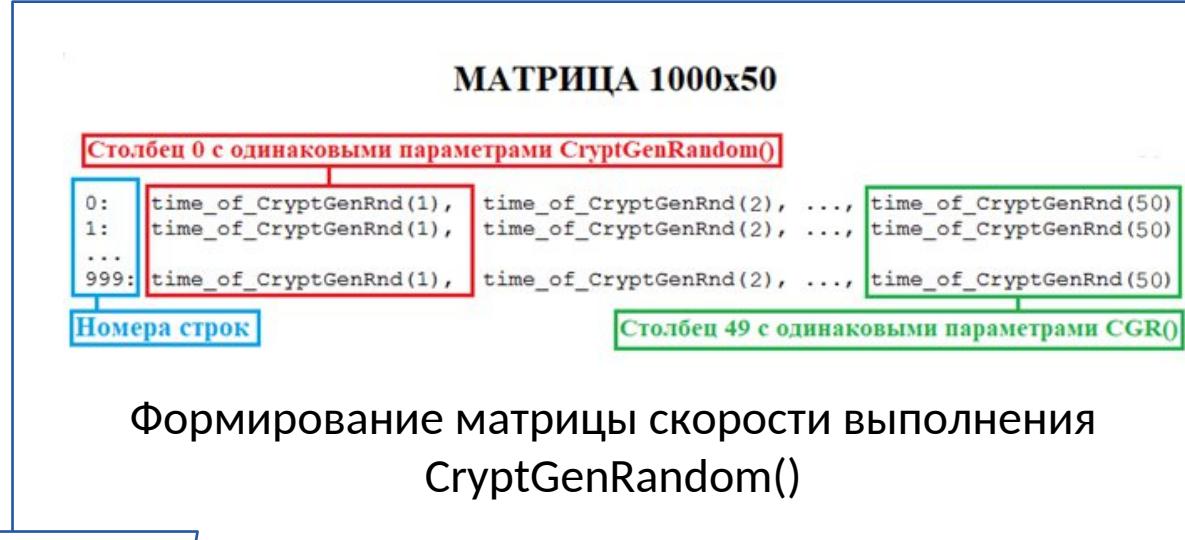
Такую генерацию HWID сложнее обнаружить и обойти,
т.к. отсутствует явное использование какой-либо статической характеристики.

ДИНАМИЧЕСКАЯ ИДЕНТИФИКАЦИЯ

ВЕРСИЯ №1



Была произведена попытка реализации динамической идентификации аппаратной части ПК на основе матрицы скорости выполнения кода.



0:	delta_CPU_QPC(1),	delta_CPU_QPC(2),	...,	delta_CPU_QPC(50)
1:	delta_CPU_QPC(1),	delta_CPU_QPC(2),	...,	delta_CPU_QPC(50)
...				
999:	delta_CPU_QPC(1),	delta_CPU_QPC(2),	...,	delta_CPU_QPC(50)

Получение mode 0-го столбца

Получение mode 49-го столбца

Расчёт mode матрицы

- Основные шаги реализации:
1. Выбрать функцию для измерения
 2. Выбрать аппаратные таймеры
 3. Сгенерировать матрицы, рассчитать mode каждой
 4. Сравнить mode двух матриц
 5. Матрицы равны при совпадении более 50%



ДИНАМИЧЕСКАЯ ИДЕНТИФИКАЦИЯ УТОЧНЕНИЕ ДЕТАЛЕЙ

После неудачной первой версии была предпринята попытка связаться с авторами научных статей в данной сфере чтобы выяснить ряд вопросов. Получены следующие ответы:

1. Использовать стандартные Windows API.
2. Не работать с GPU.
3. Использовать два таймера с различной частотой.
4. Чем точнее будут оба таймера, тем лучше.
5. Данные о характеристиках ПК с тестами утеряны.
6. Матрица под каждый таймер, а затем вычитание по модулю.

Автор статьи не помнит ключевых деталей, отсутствующих в статье.

В ОС Windows доступно несколько различных таймеров для использования:

1. RTC с частотой 32.768 КГц.
2. PIT с частотой 1.193180 МГц.
3. ACPI с частотой 3.58 МГц.
4. HPET с частотой от 10 до 24 МГц.
5. LAPIC без фиксированной частоты.



ДИНАМИЧЕСКАЯ ИДЕНТИФИКАЦИЯ

ВЕРСИЯ №2

С учётом ответов авторов научных статей было принято решение изучить и протестировать способ измерения скорости выполнения кода на основе тиков процессора как наиболее точный вариант измерений – для первой матрицы.

WinAPI QueryPerformanceCounter для второй матрицы.

LFENCE ()

StartTicks = RDTSC ()

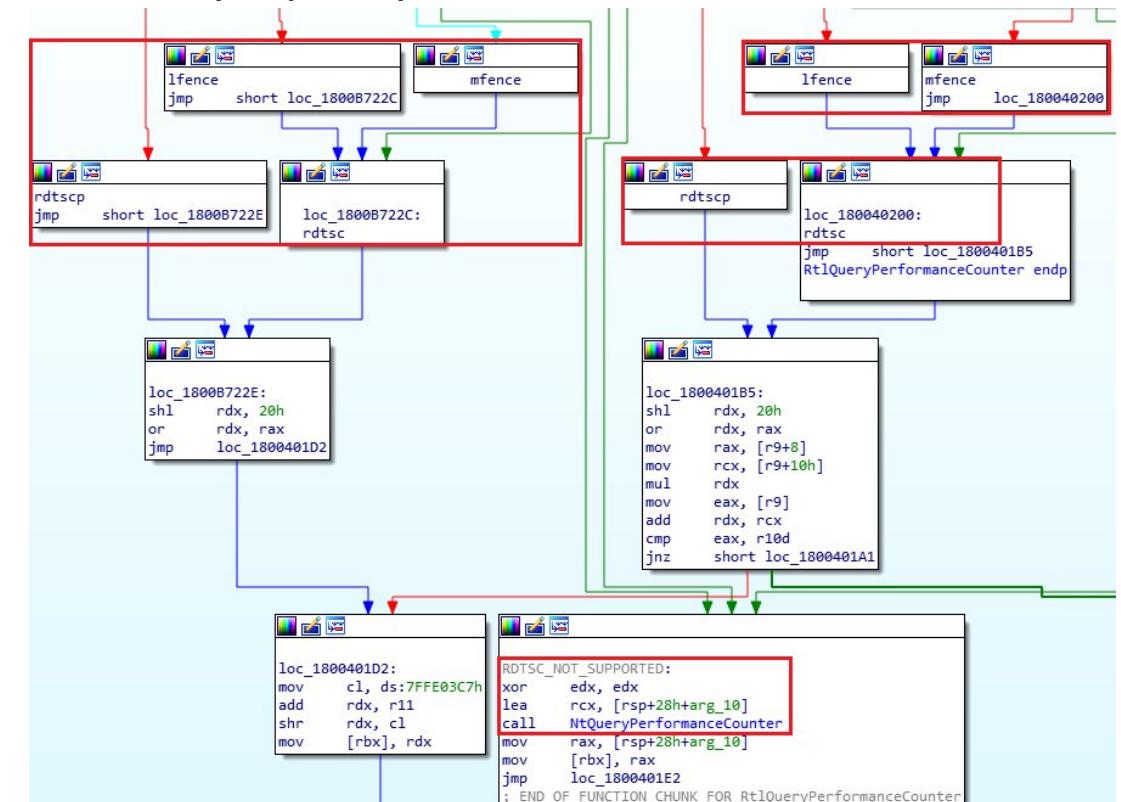
; ...измеряемый код...

LFENCE ()

EndTicks = RDTSC ()

DiffTicks = EndTicks - StartTicks

Замер тиков процессора

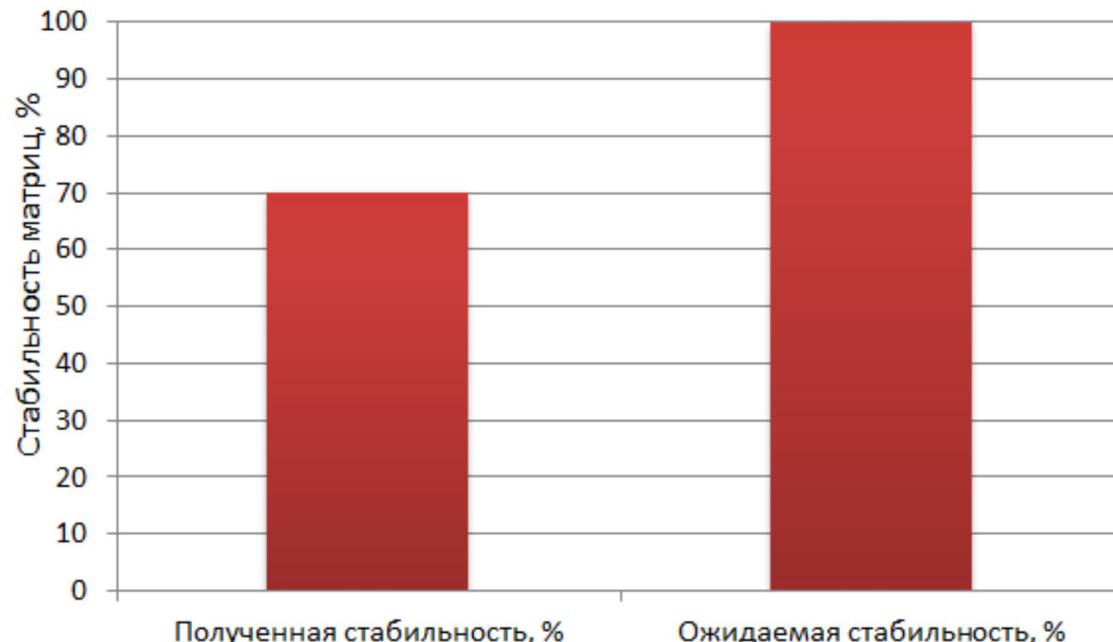


Asm листинг функции ntdll.RtlQueryPerformanceCounter



ДИНАМИЧЕСКАЯ ИДЕНТИФИКАЦИЯ ВЕРСИЯ №2. РЕЗУЛЬТАТЫ

Тесты на одном ПК показали 100% совпадение дельта-матриц в 10 случаев из 10 без нагрузки на CPU. Однако, матрицы, сгенерированные без нагрузки на CPU и с нагрузкой, считаются двумя мало похожими матрицами (процент идентичности варьируется около 70%).



Сравнение полученной и ожидаемой
стабильности дельта-матриц

Рекомендации по дальнейшему исследованию:

1. Тесты на нескольких ПК с одинаковыми аппаратными компонентами.
2. Работать с таймерами НРЕТ и ACPI из ядра.
3. Стабилизировать частоту ОЗУ.
4. Применить STM.
5. Тесты на разных моделях CPU Intel & AMD.



ИТОГИ



1. Не удалось реализовать нативную версию генерации HWID на основе замеров матриц скорости выполнения кода в 2025 году на старом и новом железе.
2. В интернете нет готовой реализации (есть 2 проекта-попытки на 100 строк кода на C и JS, авторы которых не пытались копнуть глубже, а просто взяли первую функцию измерения времени и попытались в лоб решить задачу)
3. Автор статьи (Iskander Sanchez-Rola) говорит что «это было так давно, я уже всё забыл. Исходников нету»
4. ИИ так же решает задачу в лоб (неверно), не отвечает ничего путного.

В итоге, реально ли это? Думаю да, однако в статье явно скрыты ключевые детали для реализации. Возможно это было сделано намеренно и прямо сейчас работающая реализация крутится у кого-то на проде для детекта ботов, подсчёта уников и тд. Необходим ещё более глубокий ресерч (у меня на это исследование в формате ВКР ушло несколько месяцев работы после основной работы).