

基于脆弱点特征导向的软件安全测试

笔记本：	论文	更新时间：	2019/11/1 19:05
创建时间：	2019/11/1 10:00		
作者：	Mrs.Lee		

书名	基于脆弱点特征导向的软件安全测试	作者	欧阳永基
出版社	清华大学学报	阅读日期	2019.11.1

摘要（关注基于域收敛的路径遍历策略算法格式）

为克服模糊测试方法具有盲目性和覆盖率不高的缺点，缓解当前符号执行方法所面临的空间爆炸问题，该文提出一种基于脆弱点特征导向的软件安全测试方法。该方法结合模糊测试和符号执行方法的特点，针对缓冲区溢出，精确分析了具备该脆弱点特征的代码，并以此为测试目标，力图提高测试针对性；通过域收敛路径遍历策略生成新测试数据进行测试。

正文

为了促进深层次软件脆弱点的发掘，本文在分析已有缓冲区出错原因的基础上，总结缓冲区溢出的特征，获取可疑的敏感代码空间 [1 3]，以此为待测目标，设计了一种基于域收敛的可疑代码遍历策略，力求提高软件路径遍历的针对性。

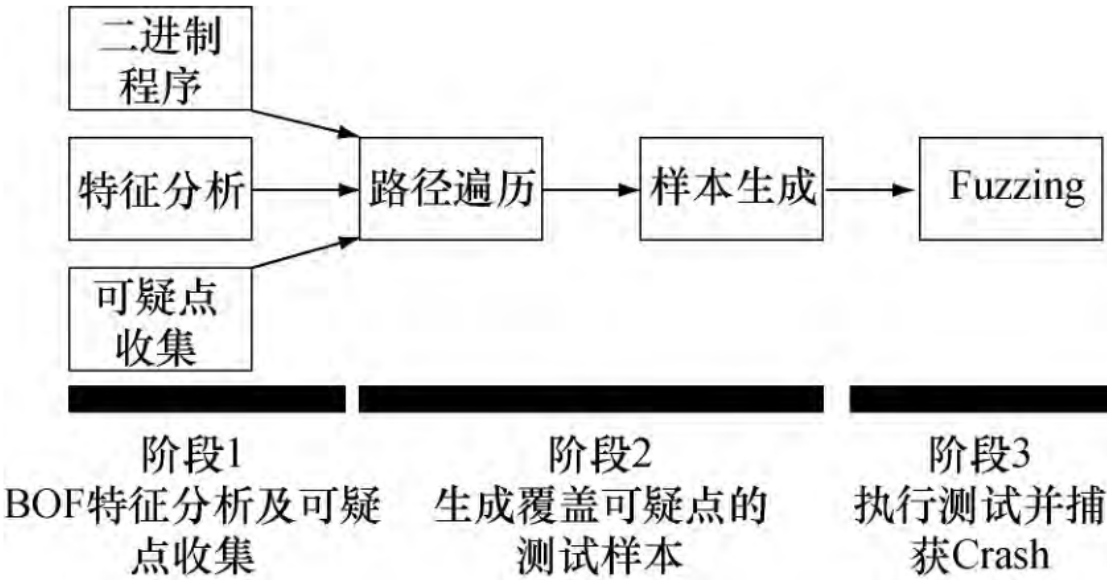


图 1 测试框架

一 脆弱点特征分析与可疑点收集

对于无边界检查的 B O F 脆弱点的特征，可以归纳为如图 4 所示的模型：一是它发生在一个循环结构中；二是在该循环中存在读写内存操作；三是控制读写的程序指针能被程序输入污染，即能被用户控制。若满足这 3 个条件，则可以控制 P o i n t e r 访问非法的地址，从而发生错误。

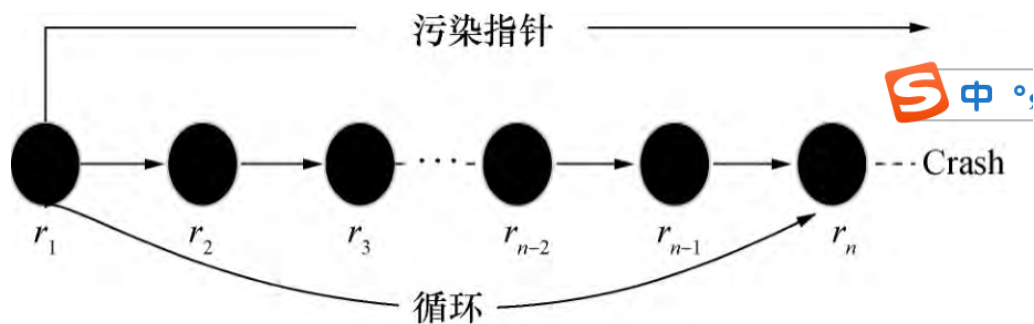


图 4 无边界检查 BOF 特征模型

对于有边界检查 BOF 脆弱点，虽然进行了边界检查，但是由于检查方式存在缺陷，使得可以利用索引指针访问到数组外的数据，进而产生错误。该类 BOF 具体特征如图 6 所示：一是与有边界 BOF 类似，它发生在数组的循环访问操作中；二是它存在指针越界处理指令；三是越界处理指令的守护条件能被污染。

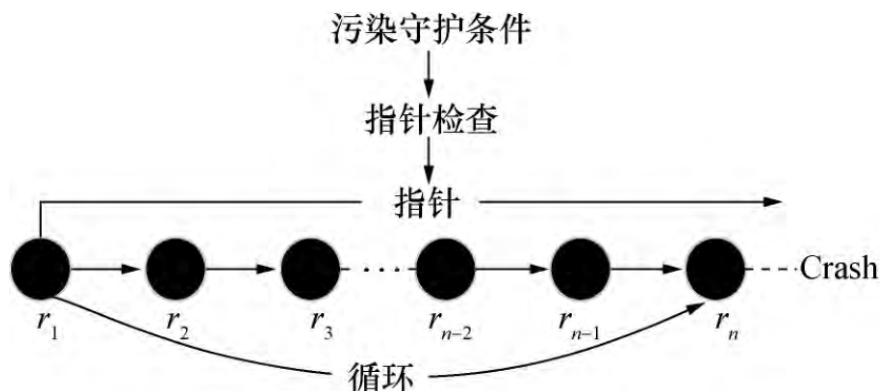


图 6 有边界检查 BOF 特征模型

二 基于域收敛的路径遍历策略

一个二进制程序由许多基本块组成，敏感点包含在这些代码块或几个基本块的组成中。如果将一个代码块或多个代码块看成一个域，那么对目标点的遍历便等同于对域的遍历。本文选择一个针对测试程序的样本集 T ，从中取出测试用例 $t \in T$ ，假若它没有进入可疑区域，则收集它执行的路径条件，并对路径条件进行操作分析，生成新的测试用例，使得下次执行路径能更接近目标域，然后按照这种方式逐步迭代，直到生成的测试用例能够覆盖目标，具体如图 8 所示。

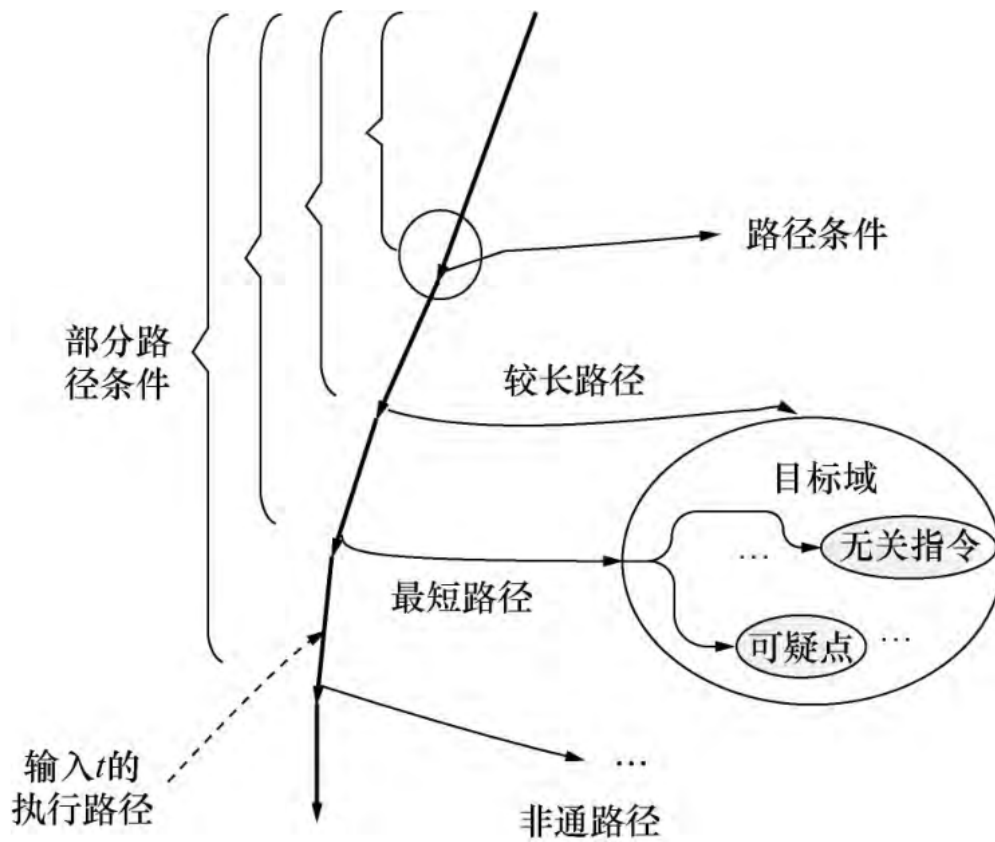


图 8 基于域收敛的路径遍历

图 8 中间的粗线条表示一条没有命中的执行路径，本文把没有到达目标点的程序路径称为部分路径条件（partial path conditions, PPC），然后利用 PPC 与目标域的距离来指导样本的优先构造顺序，从而去逼近或覆盖可疑指针。

假设一条执行路径没有进入程序指定的危险区域（danger），它对应一个测试输入 t ， t 的路径条件是 $\psi_1 \wedge \psi_2 \wedge \dots \wedge \psi_m$ 。如果寻找从 t 逼近 danger 的输入，则可以从 t 的任何一个分支进行逼近。如果一个输入从分支的 k 处开始，那么它必须满足： $PPC = \psi_1 \wedge \psi_2 \wedge \dots \wedge \psi_{k-1} \wedge \psi_k$ 。也就是说，这个新的输入，满足原始输入 t 的前 $(k-1)$ 个分支条件，但是不满足第 k 个分支条件。因而可以设计一个满足上式的新输入，让程序执行不同的输入，使得程序可能执行到目标处。另外，一般来说，若 PPC 与可疑目标点的距离较小，执行路径也较少，相应的测试效率也会更高。则本文取反的路径条件应该满足下面的条件：

$$PPC \wedge \min |danger - PPC|.$$

如上所述，算法设计思路如下：首先，根据控制流程图，计算路径上每个节点到特定目标点距离。在定义距离权重时，分为 2 种情况进行定义：基本块与基本块边的权重为 1，辅助的边（如节点中的函数调用）的权重设为 0；若命中包含目标指令的基本块，却没有命中需要的指令时，在基本块内指令与指令间的距离也定义为 1。其次，利用 Dijkstra 算法 [15] 计算 PPC 与目标点的最短距离，指导条件取反，生成新的样本。例如，若程序 P 的一个路径分支为 b ，对应的路径条件为 ψ ， $dist(\psi)$ 为 b 到特定目标的最短路径若 $dist(\psi) = 0$ ，则表示已进入特定目标；若 $dist(\psi) \neq 0$ ，则利用算法 2，根据 PPC 的路径条件 $\varphi_i (\psi_1 \wedge \psi_2 \wedge \dots \wedge \psi_i \wedge \psi_{i+1})$ ，选取合适的条件 ψ_i 进行取反，根据约束表达式，通过求解约束表达式构造新的测试用例，不断逼近测试目标，继而遍历所有的可疑目标点，具体如图 9 所示。

=====

算法：基于域收敛的路径遍历算法

输入： P ， t ， $unused$ （未使用的 PPC）， S （所有的 PPC）

输出：程序 P 测试集 T_p

=====

```

1  Set unused, S,  $T_p = \phi$ 
2  procedure Excute ( $P, T$ )
3      execute  $P$  with input  $T$ 
4      let  $f = (\psi_1 \wedge \psi_2 \wedge \dots \wedge \psi_m)$  be the pt-condition
5      for all  $i$  from 1 to m do
6           $\varphi_i \stackrel{\text{def}}{=} (\psi_1 \wedge \psi_2 \wedge \dots \wedge \psi_i \wedge \psi_{i+1})$ 
7          if  $\text{dist}(\psi_{i+1}) \neq \infty$  and  $\text{dist}(\psi_{i+1}) > 0$  and  $\varphi_i \notin S$ 
8               $S \cup = \varphi_i$ ,  $\text{unused} \cup = \varphi_i$ 
9          end if
10     end for
11 end procedure
12 procedure Produce(unused, danger)
13     While  $\text{unused} \neq \emptyset$  and not timeout do
14         Select  $\varphi \in \text{unused}$  with min-dist to danger
15         Remove  $\varphi$  from unused
16         Let  $\phi = (\psi_1 \wedge \psi_2 \wedge \dots \wedge \psi_{k-1} \wedge \psi_k)$ 
17         Construct  $\theta = (\psi_1 \wedge \dots \wedge \psi_{k-1} \wedge \neg \psi_k)$ 
18         solve  $\theta$ 
19         if  $\theta$  is satisfied then
20             let  $t_\theta$  be an input that satisfies  $\theta$ 
21             return  $t_\theta$ 
22         else return null
23         end if
24     end while
25 end procedure
26 for all  $t \in T_p$  do
27     Execute( $P, t$ )
28      $t_{\text{new}} = \text{Produce}(\text{unused}, \text{danger})$ 
29     if  $t_{\text{new}} \neq \text{null}$  then
30          $T_p \cup = t_{\text{new}}$ 
31     end if
32     Remove  $t$  from  $T_p$ 
33 end for
34 return  $T_p$ 

```

图 9 基于域收敛的路径遍历算法