La stéganographie digitale

L'art de la dissimulation





01

Motivation et cadre théorique

A quoi sert la stéganographie digitale ? Comment représenter une image ?

02

La méthode de la LSB

Implémentation et résultats de la méthode spatiale

03

La méthode de la TCD

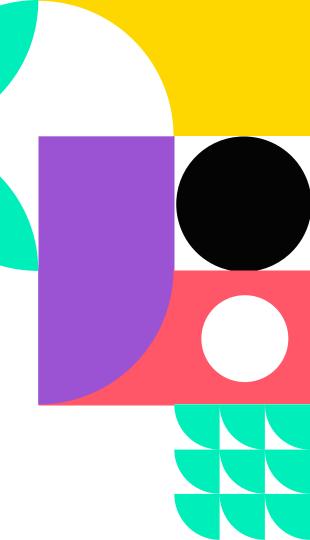
On peut représenter l'image autrement dans le domaine fréquentiel.

04

CONCLUSION

Les défis de la stéganographie

Motivation et cadre théorique



Motivation

L'image couverture



L'image Stego



"Si ton œil était plus aigu tu verrais tout en mouvement. Nietzsche"

Le message caché

L'information peut être cachée dans n'importe quel media. L'étude sera menée sur l'image digitale.



problématique

Quel modèle retenir donc pour représenter l'image ? comment exploiter ce modèle pour cacher un message secret ?

Le cadre théorique Clé Cryptage Le message secret Insertion Image couverture **Image Stego** Extraction Décryption Clé Le message secret

La stéganographie:

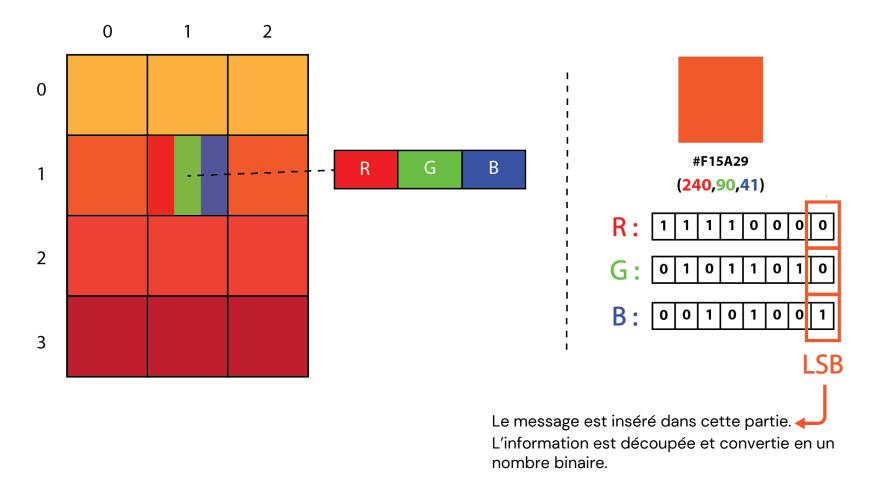
- $S: I \times M \rightarrow I$
- $S^{-1}: I \to M$

S: La fonction d'insertion

I: L'espace des images

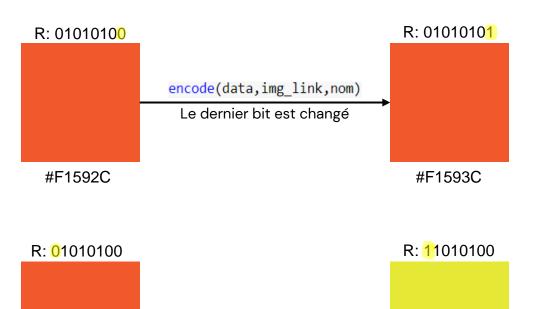
M: L'espace des messages

La représentation spatiale (RGB) et le principe de la LSB



Le principe

#F1592C

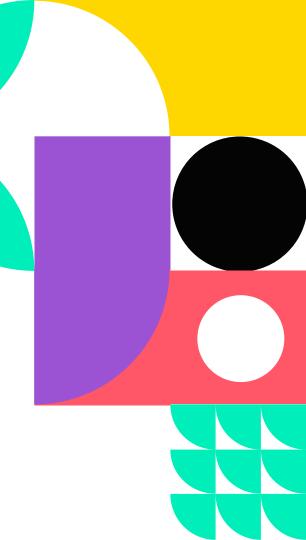


Le bit le plus significatif est changé

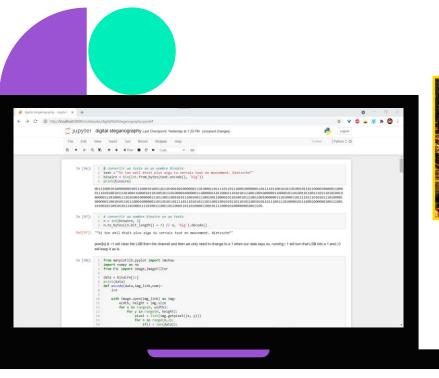
#E5E935

Les bits les moins significatifs sont redondants.
On peut les changer par notre message.

La méthode spatiale (La LSB)



Implémentation en python et résultats

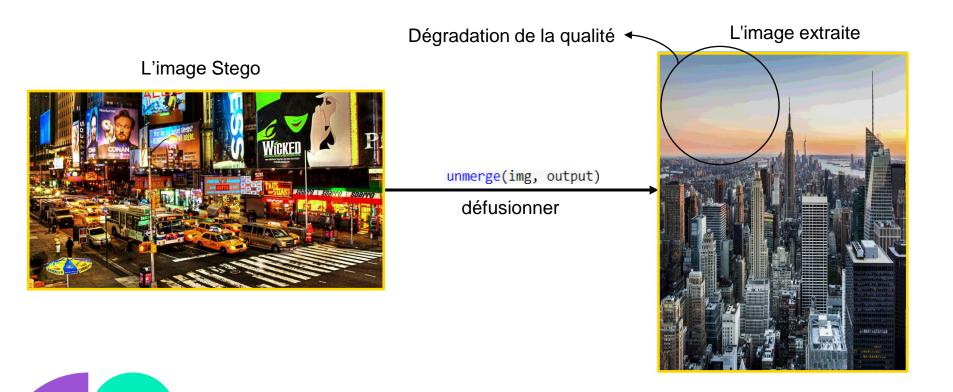


La complexité temporelle: $O(n \times m)$ n : la hauteur de l'image à cacher m : la largeur de l'image à cacher



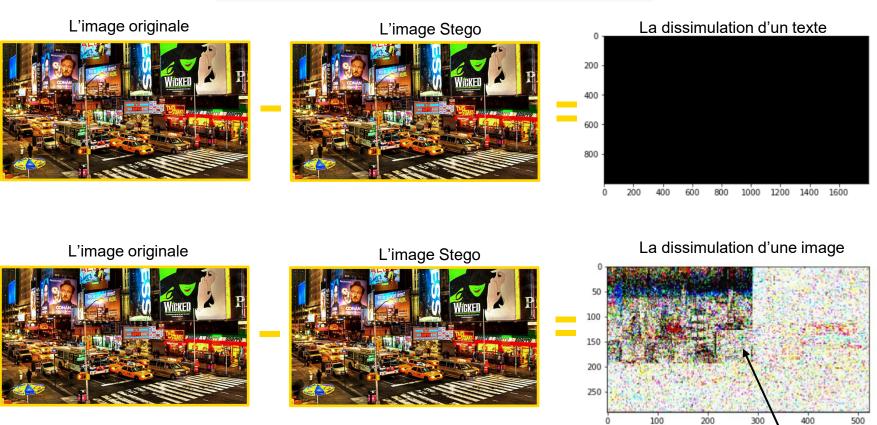


merge(img1, img2, output)



Comparaison

difference = np.asarray(original) - np.asarray(modified)



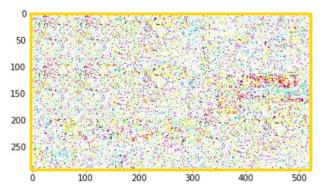
Proposition pour améliorer la sécurité

- Les approches de la stéganographie sont développées récemment, ainsi leur détection. C'est la Steganalysis.
- Parmi les méthodes élémentaires de la Steganalysis est la différence, on compare l'image suspecte avec l'image la plus ancienne.

Solution

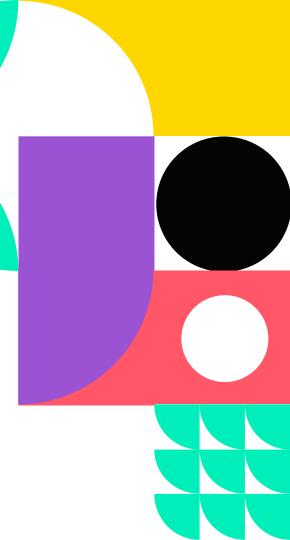
- L'image couverture originale ne doit pas être publiée.
- Le message doit être inséré dans un désordre. Cette méthode est très sensible.
- L'ensemble des positions de l'insertion est enregistré pour défusionner l'image.

difference = np.asarray(original) - np.asarray(modified)





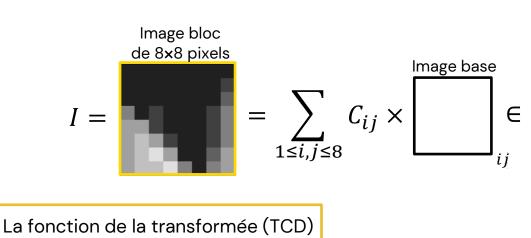
La méthode fréquentielle (La TCD)

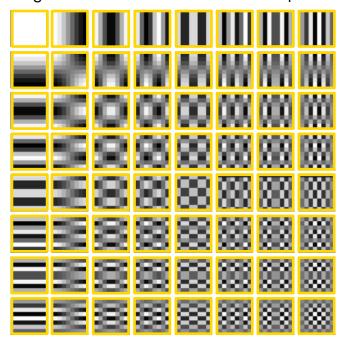


La représentation fréquentielle

 $T: M_8(\mathbb{N}) \to M_8(\mathbb{R})$

 $I \mapsto C$





- Représentation spatiale: On stocke les valeurs des bits I_{ij} dans une matrice.
- ullet Représentation fréquentielle: On stocke les coefficients \mathcal{C}_{ij} de chaque image base dans une matrice.

Comment exploiter cette **représentation** pour cacher un message ?

Principe de la stéganographie (TCD)

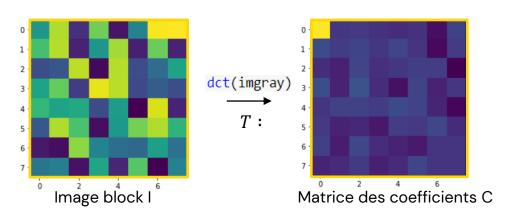
Pour récupérer l'image $0(N^4)$

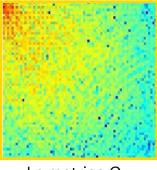
$$T: I_{mn} = \sum_{i,j} C_{ij} \cos \pi \frac{(2m+1)i}{16} \cdot \cos \pi \frac{(2n+1)j}{16}$$

Pour calculer les coefficients $O(N^4)$

$$T: I_{mn} = \sum_{i,j} C_{ij} \cos \pi \frac{(2m+1)i}{16} \cdot \cos \pi \frac{(2n+1)j}{16} \qquad T^{-1}: C_{mn} = \sum_{i,j} I_{ij} \cos \pi \frac{(2i+1)m}{16} \cdot \cos \pi \frac{(2j+1)n}{16}$$

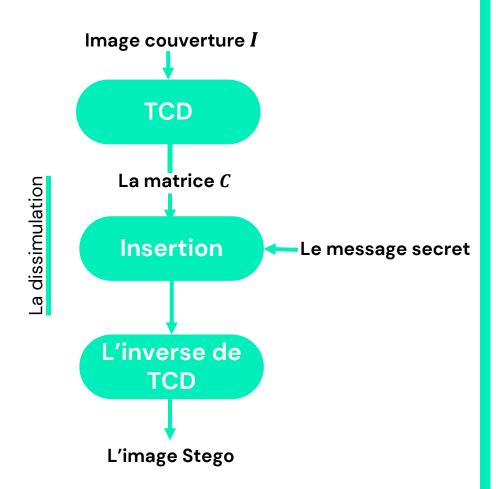
Implémentation python

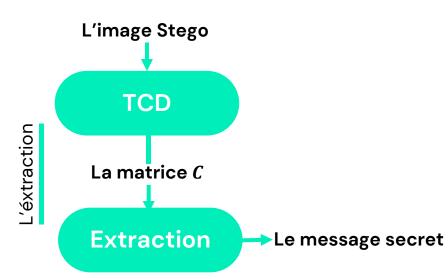




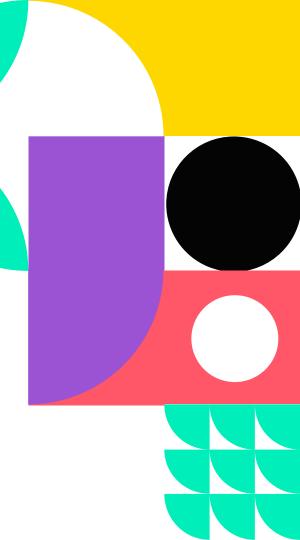
La matrice C

- Les faibles fréquences sont les plus significatives, ils sont en rouge.
- Les hautes fréquences sont moins significatives, on peut les supprimer. En fait c'est le principe de la compression(filtre passe-bas). Car notre œil n'est sensible qu'à des faibles fréquences.
- Plutôt on insère le message dans les hautes fréquences.
- On peut appliquer la méthode LSB sur la matrice C.





04 Conclusion



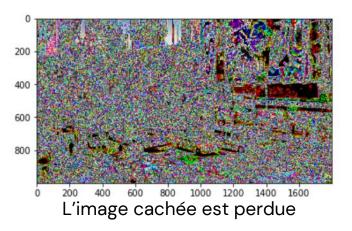
Résultats:

Le message n'est pas récupéré. Je trouve que les coefficients changent, cette méthode est très sensible. Néanmoins, une version puissante est utilisée dans ce domaine.

Les défis de la stéganographie:

L'image est sensible au bruit, et aux différentes transformations. Un simple changement altère le message.





La capacité de stockage: nous pouvons en théorie stocker $L \times H \times 3/8$ octets de données (1ére méthode)

```
ANNEXE
In [ ]: from matplotlib.pyplot import imshow
        import numpy as np
        from PIL import Image, ImageFilter
        data = binaire[2:]
        def encode(data,img_link,nom):
            i=0
            with Image.open(img_link) as img:
                width, height = img.size
                for x in range(0, width):
                    for y in range(0, height):
                         pixel = list(img.getpixel((x, y)))
                        for n in range(0,3):
                            if(i < len(data)):
                                 pixel[n] = pixel[n] & ~1 | int(data[i])
                        img.putpixel((x,y), tuple(pixel))
                img.save(nom, "PNG")
        encode(data, "image_couverture.jpg", "source_secret.png")
        originel = Image.open("image_couverture.jpg")
        modified = Image.open("source_secret.png")
In [ ]: def decode(secret_img_link,l):
            ''' 1 = la longueur de data'''
            extracted_bin = []
            with Image.open(secret_img_link) as img:
                width, height = img.size
                for x in range(0, width):
                    for y in range(0, height):
                        pixel = list(img.getpixel((x, y)))
                        for n in range(0,3):
                            extracted_bin.append(pixel[n] & 1)
            extracted = "".join([str(x) for x in extracted_bin[:1]])
            return extracted
        code = '0b'+decode("source_secret.png",len(data))
        n = int(code, 2)
        n.to_bytes((n.bit_length() + 7) // 8, 'big').decode()
In [ ]: from PIL import Image
        class Steganography(object):
            @staticmethod
            def __int_to_bin(rgb):
                 """convertir un integer tuple en binary (string) tuple.
                :param rgb: un integer tuple (e.g. (220, 110, 96))
                :return: A string tuple (e.g. ("00101010", "11101011", "00010110"))
                r, g, b = rgb
                return ('{0:08b}'.format(r),
                         '{0:08b}'.format(g),
                         '{0:08b}'.format(b))
            @staticmethod
            def __bin_to_int(rgb):
                """convertir un nombre binaire (string) tuple en un integer tuple.
                 :param rgb: A string tuple (e.g. ("00101010", "11101011", "00010110"))
                 :return: Return an int tuple (e.g. (220, 110, 96))
                r, g, b = rgb
                return (int(r, 2),
                        int(g, 2),
                        int(b, 2))
            @staticmethod
            def __merge_rgb(rgb1, rgb2):
                """fusionner les deux tuples RGB .
                :param rgb1: A string tuple (e.g. ("00101010", "11101011", "00010110"))
                :param rgb2: Another string tuple
                (e.g. ("00101010", "11101011", "00010110"))
                :return: An integer tuple with the two RGB values merged.
                r1, g1, b1 = rgb1
                r2, g2, b2 = rgb2
                rgb = (r1[:4] + r2[:4],
                       g1[:4] + g2[:4],
                       b1[:4] + b2[:4])
                return rgb
            @staticmethod
            def merge(img1, img2):
                """fusionner les deux images . la deuxième sera insérée dans la première.
                :param img1: 1er image
                 :param img2: 2eme image
                :return: le fichier Stego(Image).
                # Vérifiez les dimensions des images
                if img2.size[0] > img1.size[0] or img2.size[1] > img1.size[1]:
                    raise ValueError("L'image 2 ne doit pas être plus grande que l'image 1 !")
                # Obtenir la carte des pixels des deux images
                pixel_map1 = img1.load()
                pixel_map2 = img2.load()
                # Créez une nouvelle image qui sera éditée
                new_image = Image.new(img1.mode, img1.size)
                pixels_new = new_image.load()
                for i in range(img1.size[0]):
                    for j in range(img1.size[1]):
                        rgb1 = Steganography.__int_to_bin(pixel_map1[i, j])
                        # Utiliser un pixel noir par défaut
                        rgb2 = Steganography.\__int_to_bin((0, 0, 0))
                        # Vérifiez si la position de la carte de pixels est valide pour la deuxième
         image.
                        if i < img2.size[0] and j < img2.size[1]:</pre>
                            rgb2 = Steganography.__int_to_bin(pixel_map2[i, j])
                        # Fusionner les deux pixels et les convertir en un tuple d'entiers.
                        rgb = Steganography.__merge_rgb(rgb1, rgb2)
                         pixels_new[i, j] = Steganography.__bin_to_int(rgb)
                return new_image
            @staticmethod
            def unmerge(img):
                 """Défusionner une image.
                :param img: The input image.
                :return: L'image extraitée.
                # Charger la carte de pixels
                pixel_map = img.load()
                # Créez la nouvelle image et chargez la carte des pixels.
                new_image = Image.new(img.mode, img.size)
                pixels_new = new_image.load()
                # Tuple utilisé pour stocker la taille originale de l'image
                original_size = img.size
                for i in range(img.size[0]):
                    for j in range(img.size[1]):
                        # Obtenir le RGB (sous forme de tuple de chaîne) du pixel actuel
                        r, g, b = Steganography.__int_to_bin(pixel_map[i, j])
                        # Extraire les 4 derniers bits (correspondant à l'image cachée)
                        # Concaténer 4 bits de zéro parce que nous travaillons avec 8 bits.
                        rgb = (r[4:] + '0000',
                               g[4:] + '0000',
                               b[4:] + '0000')
                        # Convertissez-le en un tuple d'entiers
                        pixels_new[i, j] = Steganography.__bin_to_int(rgb)
                        #S'il s'agit d'une position "valide",
                        #enregistrez-la comme la dernière position valide.
                        if pixels_new[i, j] != (0, 0, 0):
                            original_size = (i + 1, j + 1)
                # Recadrer l'image sur la base des pixels "valides".
                new_image = new_image.crop((0, 0, original_size[0], original_size[1]))
                return new_image
        def merge(img1, img2, output):
            merged_image = Steganography.merge(Image.open(img1), Image.open(img2))
            merged_image.save(output)
        img1="image_couverture.jpg"
        img2='img2.jpg'
        merge(img1, img2, 'secret.png')
        original= Image.open("image_couverture.jpg")
        modified = Image.open("secret.png")
        %matplotlib inline
        imshow(np.asarray(original))
        def unmerge(img, output):
            unmerged_image = Steganography.unmerge(Image.open(img))
            unmerged_image.save(output)
In [ ]: #TCD
        M = N = 8
        def dct(imgray):
            B=np.zeros([8,8])
            [M, N]=[len(imgray), len(imgray[0])]
            print(M,N)
            for i in range(0,M):
                for j in range(0,N):
                    if i ==0:
                        AlphaP = sqrt(1/M)
                    else:
                        AlphaP = sqrt(2/M)
                    if j==0:
                        AlphaQ = sqrt(1/N)
                    else:
                       AlphaQ = sqrt(2/N)
                    temp = 0
                    for x in range(0, M):
                        for y in range(0,N):
                            cs1 = cos(pi * (2*x+1)*i/(2*M))
                            cs2 = cos(pi * (2*y+1)*j/(2*N))
                            temp += imgray[x,y] * cs1 * cs2
                    B[i,j] = AlphaP*AlphaQ*temp
            return B
In [ ]: #inverse dct or idct
        def idct(coeffs):
            imgray = np.zeros([8,8])
            M, N = 8, 8
            for m in range(0, M):
                for n in range(0, N):
                    temp = 0
                    for i in range(0, M):
                        for j in range(0,N):
                            if i == 0 :
                                 AlphaP = sqrt(1/M)
                            else:
                                 AlphaP = sqrt(2/M)
                            if j == 0:
                                AlphaQ = sqrt(1/N)
                            else:
                                AlphaQ = sqrt(2/N)
                            cs1 = cos(pi * (2*m+1)*i/(2*M))
                            cs2 = cos(pi * (2*n+1)*j/(2*N))
                            temp += AlphaP * AlphaQ * cs1 *cs2 *coeffs[i,j]
                    imgray[m,n] = temp
            return imgray
```