附件1.2：学术型硕士学位论文封面格式（浅黄色A4皮纹纸装订，打印时此行取消）

分类号： (按中国图书分类法) 单位代码： 10636

密 级：（注明密级与保密期限） 学 号：



**硕士学位论文**



**中文论文题目 ：** （小二号仿宋体加黑）

**英文论文题目：** （16pt Time New Roman，Bold）

论文作者： （四号仿宋）

指导教师：

专业名称：

研究方向：

所在学院：

论文提交日期： 年 月 日

论文答辩日期： 年 月 日

附件2：论文独创性及使用授权声明

四川师范大学学位论文独创性声明

本人声明：所呈交学位论文 ，是本人在导师 指导下，独立进行研究工作所取得的成果。除文中已经注明引用的内容外，本论文不含任何其他个人或集体已经发表或撰写过的作品或成果。对本文的研究做出重要贡献的个人和集体，均已在文中以明确方式标明。本声明的法律结果由本人承担。

本人承诺：已提交的学位论文电子版与论文纸本的内容一致。如因不符而引起的学术声誉上的损失由本人自负。

学位论文作者： 签字日期： 年 月 日

四川师范大学学位论文版权使用授权书

本人同意所撰写学位论文的使用授权遵照学校的管理规定：

学校作为申请学位的条件之一，学位论文著作权拥有者须授权所在大学拥有学位论文的部分使用权，即：1）已获学位的研究生必须按学校规定提交印刷版和电子版学位论文，可以将学位论文的全部或部分内容编入有关数据库供检索；2）为教学、科研和学术交流目的，学校可以将公开的学位论文或解密后的学位论文作为资料在图书馆、资料室等场所或在有关网络上供阅读、浏览。

本人授权万方数据电子出版社将本学位论文收录到《中国学位论文全文数据库》，并通过网络向社会公众提供信息服务。同意按相关规定享受相关权益。

（保密的学位论文在解密后适用本授权书）

学位论文作者签名： 导师签名：

签字日期： 年 月 日 签字日期： 年 月 日

附件3：论文摘要格式

高中语文古诗词鉴赏教学研究

□□□□□□专业

研究生 □□□□ 指导教师 □□□□

**摘要** 古诗词是中华民族文化中的精华。古诗词鉴赏教学可以激发学生的情感，提高学生的审美情趣、陶冶学生的情操，使学生受到传统文化、人文精神、道德修养、文化品味的熏陶和感染，这对于继承民族文化传统，弘扬民族精神、实现语文的美育功能都具有非常重要的意义。

本文分四章来论述高中语文古诗词鉴赏教学，……

本文将从知人论世策略；比较策略；整体感知策略；张扬主体、多元解读策略；营造情景策略五个方面对高中语文古诗词鉴赏教学作探讨。

关键词：高中语文 古典诗词 鉴赏教学

附件4：目次页格式

**目 次**

摘要（小4号宋体） I

ABSTRACT II

插图和附表清单 Ⅲ

目次

1 （第1章）引言（绪论） 1

1.1（第1章第1节）题名 3

2 （第2章）题名 5

2.1（第2章第1节）题名 7

2.2（第2章第2节）题名 10

…………

5 （第5章）结论 71

参考文献 93

附录 96

致谢 98

在校期间的科研成果 102

# 绪论

## 研究背景及意义

根据NIST定义，云计算是可以使用户按照使用量付费并且获得高效的、快捷的网络服务的新型资源共享模式，其主要目的是在提高网络、服务器、硬盘存储、软件等共享资源利用率的同时，使云租户不再关注硬件资源的管理和维护，云租户只需要在硬件资源上投入很少的管理维护工作就可以得到很高的资源回报。云计算的高效的资源处理能力也带动了大数据、人工智能等相关领域的发展。目前在云计算提高商，比如国外的Intel，IBM，微软，以及国内的腾讯，阿里巴巴都拥有非常成熟的云计算技术和应用服务提供技术。云计算的快速发展同时也给云计算带了除传统信息安全、网络安全之外的安全问题，其中，如何向云租户证明云计算底层平台的安全性、虚拟机的安全性是一个非常重要的问题。而可信计算是保障信息系统安全最为重要的技术手段之一，它通过提供数据保护、身份认证、远程证明以及完整性度量等特性提高包括底层物理资源、应用软件等在内的计算平台的可信性和可靠性。因此，将可信计算技术应用在提高云计算环境的安全性是工业界和产业界必须重视的地方。

可信平台模块TPM(Trusted Platform Module, TPM)是可信计算的核心和关键技术，是可信计算机系统的信任根，通过构建从平台底层硬件到平台上层应用程序的信任链，并结合可信远程证明向平台外部实体提供可信证明。TCG（Trusted Computer Group, TCG）定义的可信计算平台的核心功能：度量、存储和报告等均依赖于TPM；可信计算平台的3个信任根：可信测量根RTM(Root of Trust for Measurement, RTM )、可信存储根RTS(Root of Trust for Storage, RTS )和可信报告根RTR(Root of Trust for Report, RTR)等均与TPM有直接的关系，其中可信测量根RTM由CRTM(Core Root of Trust for Measurement, CRTM)和TPM中的一组PCR存储器组成，可信存储根RTS由TPM和存储根密钥SRK组成，可信报告根RTR由TPM和EK组成。TPM2.0规范于2014年发布，在密码算法支持、密钥、授权、签名、虚拟化等方面均有些新的特点，尤其在虚拟化方面的更新推动了可信计算技术与云计算技术的结合，共同保障云计算安全，向云租户提供一个安全可靠的云服务。利用可信计算技术构建可信虚拟平台（TVP）是研究的重要方向。TVP可以基于硬件的CRTM对云计算物理服务器组件进行可信度量，比如BIOS、操作系统内核OS、虚拟机管理器等，并在云计算平台上增加虚拟可信计算模块（vTPM）对云计算上的虚拟机组件进行可信度量，比如虚拟机镜像系统、虚拟机文件、虚拟机虚拟化过程所需的OS、虚拟BIOS等。TVP的出现能够帮助云计算提供商向云租户更好的提供安全可靠的云服务。

根据中国信息通信研究院2017年7月发布的《云计算关键行业应用报告》，近几年，云计算的发展十分迅速，并产生了以云主机为主要服务的云计算市场。其中，2016年，全球云计算市场的经济整体规模已经达到了654.6亿美元，较2015年增长25.4%，并且在2020年云计算市场国模将达到1453.3亿美元，平均每年增长率为21.7%。2016年我国的云计算市场达到514.9亿元，增速为35.9%，处于全球国家云计算发展的前列。2017年，工业和信息化部发布的《云计算发展三年行动计划（2017－2019年）》提到，我国云计算的发展目标“到2019年，我国云计算产业规模达到4300亿元”，该行动计划为我国云计算和云计算安全技术创新和产业发展指明了方向，提供了政策保障和法律依托。并且，根据著名安全公司McAfee发布的“2017年全球云计算安全报告”显示，在2016下半年到2017年，在参与调查的公司中，为把更多的经历投入到提高客户体验中，IT预算中有超过80%被用来使用云服务及其解决方案。但是，仅有23%的企业完全信任云计算提供商，目前的大部分云租户是不能完全信任云提供商提供的云计算服务，主要是由于云租户在使用云提供商提供的虚拟机时，并不能确认云计算平台上的物理主机是与云提供商按照各自操作系统官方文件进行启动的，以及租户请求的虚拟机是按照预期的配置和要求进行启动的。因为云计算环境下的虚拟机存在着包括传统信息系统安全以及新型网络安全等威胁，比如：虚拟机恶意代码攻击、虚拟机逃逸等，这些都会导致虚拟机在重新启动时的组件被篡改，在云租户对虚拟机进行重新启动时，可能无法判断虚拟机遭受操作系统、数据是否被篡改。而可信虚拟平台的构建可以利用TPM中的可信度量、可信报告等技术向用户发送关于云计算平台的可信度量结果，并且证明自身的安全性。一方面，云计算架构中独特的VMM的隔离机制、安全机会、监控机制，可以为在物理服务器操作系统和应用服务建立可信计算环境提供了保障，也可以有效的防止外界对可信计算环境的侵扰和破坏；另一方面，可信计算技术为虚拟化技术中的虚拟机提供了完整性度量和信任链扩展的思路，为虚拟机对云租户提供云服务提供了保障。

信任链技术是可信计算的关键技术，针对可信计算技术与云计算技术结合的可信虚拟平台的信任链构建更是十分有必要的。利用虚拟可信平台模块（vTPM）在云计算环境中构建安全可靠的可信虚拟平台，并且利用可信计算中的关键技术——信任链技术对整个云计算平台进行信任链构建，建立从云计算平台底层物理服务器到提供服务的可信虚拟机的信任链，可以给目前的云计算安全问题提供一个新的解决思路，为构建云服务提供更好的安全保障。

为此，本文对可信虚拟平台及其之上的信任链进行研究，并利用已有的形式化分析方法安全逻辑方法和改进的无干扰理论分别对信任链进行形式化分析。首先提出了带有可信衔接点的可信虚拟平台TVP-QT，该可信衔接点由三部分组件构成，虚拟机构建模块，虚拟可信模块构建模块，VM和vTPM绑定模块，该可信衔接点充分连接了云计算平台和虚拟机，保障信任链构建的合理性和完整性。其次，本文提出了一种具有瀑布特征的信任链模型—TVP-QT，该模型以硬件TPM为起点，在底层虚拟化平台和顶层用户虚拟机信任链之间加入可信衔接点。当信任链从底层虚拟化平台传递到可信衔接点时，由可信衔接点负责对用户虚拟机的vTPM进行度量，之后将控制权交给vTPM，由vTPM负责对用户虚拟机启动的组件及应用进行度量。该模型中可信衔接点具有承上启下的瀑布特征，能满足虚拟化环境的层次性和动态性特征，保证了整个可信虚拟平台的可信性。然后，本文利用目前的安全逻辑形式方法和改进后的无干扰理论方法——无干扰理论+方法对TVP-QT进行形式化分析，不仅在实验上证明了TVP-QT的合理性和可靠性，也在理论上证明了TVP-QT的合理性。

## 国内外研究现状

可信计算技术与虚拟化技术的结合的TVP一直以来都受到国内外学者的广泛关注。目前已经有涌现出很多优秀的研究成果。Intel的Stefan Berger等人最先提出vTPM的概念，随后产生了很多关于TVP及其信任链构建的研究成果，其中，开源的虚拟机架构Xen是最早支持vTPM的VMM，为学术界和产业界提供非常便捷的实验平台；2015年，云计算公司EMC宣布在VMware vSphere 6.0中支持vTPM；2016年，微软宣布在win10中加入可信计算，并提供Hyper-V技术。总之，学术界和产业界都已开始重视可信计算技术与虚拟化技术。为更好的对本文研究内容的国内外研究现状进行阐释，本文将从可信虚拟平台、可信虚拟平台信任链、针对信任链的形式化分析方法三部分进行描述。

### **可信虚拟平台**

可信计算技术在2000年后都被研究者用来解决虚拟系统平台安全的问题，这些平台包括Terra [17]，Perseus [18]等，这些平台的主要思想是把底层计算平台分为两部分，可信区域和不可信区域，其中可信区域上运行着高安全性需求的虚拟机，而存在着安全威胁的虚拟机被放在不可信区域。这些方案为可信虚拟平台的研究提供很好的理论和方案基础。

TVP 的概念首先由 Stefan Berger [12] 等人提出，随后文献[13-16]等学者针对如何构建具体应用场景的 TVP 功能应用以及抽象和统一的 TVP 概念取得了很多较好的研究成果，并且达成了一些基本的共识。目前，研究此方面的学者绝大多数都认为，在物理上，TVP作为一个可以支持虚拟化技术的可信主机，并且与一般的可信计算平台的主要区别有两方面，一是拥有在物理硬件可信平台模块（Trusted Platform Module, TPM）构建起来的虚拟可信信任根；而是可以并发的为在可信虚拟平台之上的多个用户虚拟机（Virtual Machine, VM）提供可信虚拟信任环境。这种TVP的运行架构如图1所示。从功能上看，TVP架构主要分为4个层次。第一层为硬件信任根TVP，作为整个架构的最底层，是整个平台信任的物理保证。第二层主要包括虚拟机监视器（Virtual Machine Monitor, VMM），及构建与VMM之上的管理域（主要是其内核及相关域管理工具），它们通常被认为是 TVP 的可信计算基（Trusted Computing Base, TCB）。第三层是虚拟信任根（Virtual Root of Trust, vRT），由于实现方案不同（如图1中a、b所示），其加载过程可能是传统信任链的一部分，或直接利用动态加载机制如动态度量信任根（Dynamic Root of Trusted Measurement, DRTM）机制启动，这使得它或者成为 TCB 的一部分，或者作为应用进程单独存在。最上层是用户虚拟机，是与用户应用密切相关的部分。



图1TVP基本运行架构

根据文献[12]的vRT等概念，HP、IBM等研究机构分别提出并构建了相应的TVP[13][14]，其TVP架构可根据不同应用需求建立用户可定制的TVP，在很大程度上推动了TVP的发展。随后，Krautheim[15][[[1]](#endnote-0)][[[2]](#endnote-1)[[[3]](#endnote-2)]、王丽娜[16]等学者基于云计算环境建立了TVP，使其可以保护云计算环境下的虚拟机运行，以及保护虚拟机运行时上层服务软件的完整性、安全性。之后，常德显[19]等根据TVP的功能层次给出了包括虚拟机和虚拟可信根的TVP定义，并细分为VMM、Dom0、TPM、vRT等组件。Zhang Lei[20]等提出一种具有可信域层次的TVP，通过可信云平台和可信虚拟机进行分离的TVP构建机制，并实现了对可信云平台以及可信虚拟机的安全保障。文献[21-26]也建立了类似以上的可信虚拟平台。可以说TVP在保证云计算环境安全、构建可信云平台上起到了重要的作用。总结起来，目前针对TVP模型的研究尽管取得了很多成果并达成了基本共识，即TVP模型都包含基本组件vRT、vTPM等，但绝大多数已有的研究成果把TVP的VMM和管理域都作为TCB，一起作为虚拟机的vRT，这显然过粗且逻辑上不完全合理的，因为管理域包含OS及大量的应用程序，显然不能采用链式度量所有的应用程序并存储其PCR值。

上述的TVP基本运行架构以及信任链传递模型存在过粗且逻辑上不完全合理的问题，与具体云环境中虚拟化平台也不完全相符合。如图1所示，为了便于叙述，本文将图1中从TPM到第三层的信任链称为可信虚拟平台信任链，将第四层的信任链称为虚拟机信任链。具体问题表现在：

（1）现有的TVP模型把整个第三层都作为TVP的TCB并作为虚拟机的vRT，显然是不精细的且逻辑上也不完全合理的。第三层包括VMM以及DOM管理域，信任链为CRTM→BIOS→BootLoader→VMM→DOM OS→Apps，DOM管理域包含OS及大量的应用程序，显然不能采用链式度量所有的应用程序并存储其PCR（Platform Configuration Module）值。

（2）虚拟平台信任链与虚拟机信任链是两条不同的信任链，即在整个TVP以及客户虚拟机启动过程中存在两条完全分隔的信任链，一条是可信虚拟平台在启动时的信任链，另一条是客户虚拟机在启动时的信任链，这两条信任链在度量层次和度量时间上均是分离的。如何向虚拟机用户展示一条从TPM到虚拟机应用的完整信任链呢？显然，这两条信任链存在如何衔接的问题。

### **可信虚拟平台信任链模型**

对于TVP信任链模型的研究，主要包括三个方面。其一是通过对TCG链式信任链模型的扩展，实现TVP下可信度量以及信任传递。Scarlata[27]等提出在构建TVP时，通过可信测量构建从CRTM可信根到每个客户虚拟机的信任链，就可以证明每个客户虚拟机是可信的，显然这种信任链模型是不完善的，无法适应比较复杂的TVP环境。John[28]对信任链扩展上提出了“Transitive Trust Chain”信任链模型，并且简要的指出了信任链传递过程为TPM →VMM→TVEM manager →TVEM→VM OS(应用程序，但是此种信任链模型没有详细的描述特权域操作系统以及虚拟机操作系统的可信度量。Shen[29]等根据TCG动态度量方法提出了一种基于Xen的可信虚拟机在 DRTM下的信任链构建，其具体的构建过程为：CPU→可信代码→Xen VMM→Dom0（→vTPM Manager→Domain Builder）→Guest 0S →Guest Application，此种信任链模型也存在John[28]中的问题。等等。其二是通过研究可信云平台和可信虚拟机两部分的信任链，构建TVP下的信任链模型。常德显[19]等提出TVP信任链包括按照TVP的功能层次从硬件TPM层→TCB层→vRT层→用户虚拟机层的信任链模型，此信任链模型对vRT及层次间的连接定义比较模糊。Zhang Lei[20]等提出一种基于无干扰的可信域层次信任链模型，并且指出分别度量物理主机和VM的方式，即首先度量从物理的TPM到物理主机的应用程序，然后度量VM的vTPM和应用程序，显然此种信任链模型无法有效的对TVP下构建完整的链式信任链模型，不能向用户虚拟机呈现一条完整的信任链模型，文献[22][23]也存在此类问题。其三是树形或者星形的信任链模型。其三是树形或者星形的信任链模型。一部分学者认为TCG的链式信任链可信度量方式在虚拟化环境下是难以有效构建的。朱智强[30]提出了一种安全可扩展的星型信任度量结构，在信任度量时只需要信任根（RT）对管理域节点进行度量即可，但是此信任链模型的关键节点RT需要对所有的管理节点进行度量，RT的负担重，无法高效的完成TVP下的可信度量以及信任传递。曲文涛等[31]提出了一种解决RT负担的改进方案，带链式结构的星型信任链模型，设计了MDn节点分担了RT的部分度量负担，但是此种信任链模型也存在负担重的MDn节点。总结起来，目前针对TVP的信任链模型的共同问题是信任链模型过粗且逻辑上不合理的问题，与具体云环境中虚拟化平台也不完全相符合，且目前研究内容中的可信虚拟平台信任链与虚拟机信任链是两条不同的信任链，这两条信任链在度量层次和度量时间上均是分离的，不能向虚拟机用户展示一条从TPM到虚拟机应用的完整信任链。

### **无干扰理论**

针对于确保平台信任可验证的信任链形式化建模与分析的方法，目前的研究大部分是基于传统的可信计算平台。陈书义[21]等人利用一阶逻辑对可信计算平台启动过程进行建模以分析其信任传递过程，并提出长度受限的信任链模型。张兴[22]等人基于无干扰模型对信任链进行了建模分析，从系统信息流控制角度验证满足传递无干扰安全策略的信息流才能构建有效的信任链。上述方法主要针对普通可信计算平台，并不能直接适用于云计算环境下信任链形式化分析。虽然Zhang[30]等人利用无干扰理论对可信云计算环境信任链进行了形式化分析和验证，但是此种信任链分析方法是建立在不连续的可信云计算信任链模型上，不能够对可信云计算环境进行正确的形式化验证。常德显[29]等人基于扩展安全系统逻辑的分析方法也存在Zhang中的问题。

针对于无干扰理论的研究，目前大部分的研究是基于信息流的无干扰模型从动作和运行结果的角度建立系统安全策略模型。张兴、赵佳[33,34]等在Rushby[35]的无干扰理论的基础上将系统安全域集实体化为进程集，给出了进程运行的可信条件，推导出系统运行可信定理，保证了终端的安全，但是其模型中的没有针对动作的详细定义，不适合验证可信云环境信任链。刘鹏威[36]等提出了基于非传递的无干扰理念的二元多级安全模型，在Rushby无干扰理论的基础上重新定义了清除函数，将传递的元干扰理论过渡到非传递的无干扰理论，并依据BLP和Biba模型保护了信息的机密性和完整性，然而同样存在赵佳中的问题。陈菊[37]等从进程数据和代码完整性检测出发，利用无干扰理论保证进程之间的操作合法，试图在不安全的操作系统中建立安全的应用支撑。徐甫[38]等扩展了非传递无干扰理论，并试图通过重新定义静态干扰和动态干扰，使其支持进程自身代码的修改，但是其静态干扰和动态干扰的定义过于抽象，难以和实际的终端系统相对应，因此并不能在实际上完成其所描述的支持自身代码修改的功能。秦晰[39]等提出了一种容忍非信任组件的可信终端模型，该模型利用可信组件对非信任组件的输出进行封装，保证了非信任组件在终端上的存在不会造成严重的安全威胁，实现了域间隔离和无干扰，保证了结果的可预测性和可控性，但是并没有针对安全域进行详细的描述。上述对无干扰理论的研究，均没有考虑到云计算运行中时的安全域、动作所属主体以及动作对安全域和系统状态的影响进行详细的说明，比如针对于安全域，在运行中各个安全域可能是独立也可能是通过组件绑定在一起。

## **本文主要工作**

1. 具有瀑布特征的可信虚拟平台

由本文对可信虚拟平台的研究综述来看，目前的可信虚拟平台存在一些需要改进的地方。本文针对现有的可信虚拟平台，在可信虚拟平台和用户虚拟机之间加入可信衔接点，设计一种在逻辑上合理，vRT精细的可信虚拟平台。此可信虚拟平台的主要架构如下图所示：



图1.1 TVP-QT主要架构

在原有的TVP中的第二层和第三层加入可信衔接点。可信连接点位于Dom0，是Dom0的一组应用程序，包括VM的创建组件VM Builder、 vTPM实例的创建模块vTPM Builder以及VM-vTPM映射组件VM-vTPM Binding，且作为vRT的一部分，在信任链上按照VM BuildervTPM Builder VM-vTPM Binding的顺序依次进行度量。可信衔接点可对TVP-QT的第一、第二层与第四、第五层进行有效衔接，保证TVP-QT信任链构建的连贯性，起到承上启下的作用，具有瀑布特征。所谓“瀑布特征”，借鉴软件开发过程中的“瀑布模型”，软件开发中的“瀑布模型”，其特点是每一个开发流程必须从上一项开发流程接收输入，并且为下一个流程产生输出；如果重点任何一个环节没有输入或者产生输出，则严重影响开发的流程，甚至终端。本文提出的具有可信衔接点的TVP-QT模型在任何一个环节都会与前后组件进行衔接，如果中间因任何不安全问题出现任何错误或者中断，则TVP-QT及其信任链构建都会终止。

其中VM Builder表示与创建用户虚拟机相关的配置文件以及组件等，如创建vm组件以及vm配置文件等；vTPM Builder表示与创建和管理vTPM实例的相关组件，并负责提供给vm运行时的vTPM标识以及端口的提供。而VM-vTPM Binding则表示对vm和vTPM实例间的绑定关系，在TVP-QT涉及到的vTPM架构中，由vTPM Builder提供给vTPM实例的标识，每个vm必须与独一的vTPM实例绑定。

从此架构图可以看出，可信衔接点的存在可以有效的对用户虚拟机和可信虚拟平台进行衔接，并且具有承上启下的作用，使得整个可信虚拟平台在逻辑上都非常合理，并且加强了用户虚拟机和可信虚拟平台之间的联系。

1. 具有瀑布特征的信任链模型

由本课题针对可信虚拟平台之上的信任链模型，对本课题设计的带有可信衔接点的可信虚拟平台上进行构建，并对可信衔接点部分的组件进行细分，使得整个可信虚拟平台在启动过程中能够对虚拟平台TCB层度量之后能够有效的把控制权交给用户虚拟机的vRT，实现向用户展示一条完整的信任链模型的目标。

本文构建的信任链模型大体架构如图：



图1.2 TVP-QT信任链模型

具体的信任链度量过程描述如下：

针对可信虚拟平台构建的信任链模型总体过程如下：

第一层硬件TPM（CRTM）-->第二层TCB（BIOSOSLoaderVMMDom0 Kernel）-->第三层可信衔接点（VM BuildervTPM BuilderVM-vTPM Binding）-->第四层vTPM（vTPM实例）-->第五层可信虚拟机（VBIOSVOSLoaderVMOSAPP）;并通过TVP平台对信任链进行实例系统的分析和构建。本文基于Xen VMM对信任链进行构建和实现。

1. 基于扩展无干扰理论的可信虚拟平台信任链分析方法

目前大部分的研究是基于信息流的无干扰模型从动作和运行结果的角度建立系统安全策略模型，本课题按照云计算环境运行特征，拟对原有无干扰理论中的安全域、动作等定义进行扩充，并将动作主体和动作对安全域以及系统状态的影响等扩展到无干扰理论中；最后应用此扩展的无干扰理论来分析可信云环境信任链传递模型，用形式化的方法证明当符合非传递无干扰安全策略时，云环境安全域之间的信息流受到安全策略限制，隔离了域之间的干扰，满足此条件时用完整性度量方法所建立的云环境信任链才是可信的、有效的。

## **论文组织结构**

本文共分为六章，每部分的安排如下：

第1章主要介绍了论文的研究背景及意义，主要从目前国内外云计算的发展及云计算安全的发展；然后介绍了国内外的研究现状，主要从可信虚拟平台，信任链模型，形式化分析方法三个方面进行介绍；最后介绍了本论文的研究方向和研究内容。

第2章主要介绍了云计算中的关键技术——虚拟化技术，以及虚拟机和虚拟机监视器，目前最流行的VMM结构Xen和KVM；其次介绍了可信计算中的关键技术，主要介绍了虚拟可信平台模块，信任链的构建和完整性度量技术，以及虚拟可信平台模块的分类和目前信任链技术的不足；最后介绍了形式化方法，并详细介绍了安全逻辑和无干扰理论形式化分析方法。

第3章主要介绍了本文提出的TVP-QT可信虚拟平台，从TVP-QT的工作流程到实现。首先提出了基于可信衔接点的TVP-QT，可信衔接点由虚拟机构建模块，vTPM构建模块，VM-vTPM绑定模块组成，不仅可以当做可信云平台底层物理服务器的一部分也可以当做虚拟机启动的一部分，完成对底层物理和虚拟机的衔接。其次，为方便本文第5章的形式化分析，对TVP-QT的每个部分进行定义。然后，基于Xen实现了TVP-QT，对该可信虚拟平台的每个部分进行仔细的描述，主要包括五个部分。最后对TVP-QT进行了功能试验和性能试验。

第4章主要介绍了构建在TVP-QT之上的信任链模型。首先对Linux的启动过程以及虚拟机的启动过程进行分析，根据可信计算的完整性度量技术，确定了TVP-QT在系统启动过程中物理服务器和虚拟机需要度量的内容，利用Trusted GRUB实现对信任链的构建。其次，对TVP-QT进行信任属性的定义，主要包括本地属性和远程属性。最后对信任链进行了功能和性能试验。

第5章主要利用扩展安全逻辑和扩展无干扰方法对TVP-QT进行形式化分析。，首先利用目前针对安全逻辑的扩展方法，主要从物理服务器m、可信衔接点、虚拟机vm三个方面进行形式化分析。然后，本文介绍了本文提出的扩展无干扰理论，主要从安全域、组合安全域及其行为进行扩展，并介绍了非传递无干扰安全策略，其中本文提出的扩展无干扰理论方法可以适用目前的可信虚拟平台信任链的分析。

第6章主要是对本文的研究内容进行概括分析，并指出了论文的不足之处，对未来的研究进行了展望。

# 相关技术

## **虚拟化技术**

虚拟化技术是将实际的物理计算机服务器、内存、硬盘存储等实体资源进行抽象使单一的计算机资源可以被用来提供多个同类资源的资源管理方式；主要用来解决当前物理计算机资源利用率低的问题，从而最大化的利用物理资源。在虚拟化技术中，可以利用资源隔离的方式对虚拟出的计算机资源进行安全隔离，使其可以处在抽象的不同的操作系统中向外部提供服务。

### 虚拟化技术分类

为了满足当前云计算提供商需要提供不同功能的功能和需求，在实现层次和虚拟方式上都产生了不同类别的虚拟化解决方案，使得不同的虚拟化系统不仅具有最基本的虚拟化技术，也呈现了各自独特的个性。[85-87]。 下面本文从实现层次和实现方式对虚拟化技术的分类进行介绍。

1. 不同实现层次

指令集虚拟化，指的是指令集架构级（Instruction Set Architecture，ISA）虚拟化技术。该方式的虚拟化技术能够将操作系统在运行中指令集以软件模拟的方式进行实现，将虚拟机中运行过程中产生的指令转化为本地的指令集，然后在本地及其中执行这些被转换的指令集。目前，比较流行的指令集架构级的虚拟化系统主要由Qemu系统和Bochs系统。

硬件级虚拟化，这种虚拟化技术主要用来虚拟化具体的计算机主机，使得用户在操作计算机资源时，与真实的计算机具有相同的指令集，可以在用户指令可以直接在计算机主机上进行运行，为用户操作虚拟的计算机提供了遍历，提高了指令运行的效率和速度。基于硬件级虚拟化技术，用户可以方便的使用被映射为物理资源的虚拟机资源，是目前云计算虚拟化技术中被重点研究的方向。目前基于硬件级的虚拟化技术有EMC公司的VMWare，以及由英国剑桥大学发起的开源框架Xen，都十分具有影响力。

操作系统级虚拟化，在传统的操作系统运行时，相同计算机的多用户的进程都是运行同一操作系统下，如果操作系统的内核或进程管理出现缺陷或漏洞，不同用户之间相同类别的进程有可能产生影响。而针对操作系统的虚拟化可以有效的解决上述问题。目前最为流行的操作系统级虚拟化技术当属火热的容器技术，其利用Linux的LXC技术，通过设定不同类别的namespace提供给不同用户相同的并且真实的操作系统。使得每个用户都可以在独立的用户空间进行活动，相互之间的进程、网络、文件等都通过namespace进行隔离。当前典型的操作系统级虚拟化系统有 Linux-VSerser、Solaris Container，以及Docker等容器技术。

1. 不同实现方式

使用二进制翻译的全虚拟化，针对在全虚拟化技术运行的虚拟机可以单独的使用一个被虚拟的硬件资源。该虚拟的硬件环境能够在不需要修改当前虚拟机的操作系统内核便可以提供如同真实硬件环境提供的服务，虚拟机内核中也无法感知当前运行的硬件环境是否是在虚拟化环境下。目前类别为Windows的虚拟机大部分都是基于全虚拟化技术提供的，因为Windows系统由于没有被开放源码，无法进行内核修改，因此只能选择全虚拟化方式。当前可以提供全虚拟化的架构有Xen、VMware、KVM等。

操作系统辅助虚拟化的半虚拟化，和全虚拟化技术中不对内核进行修改的虚拟化方式不同，半虚拟化技术需要通过对虚拟机操作系统进行内核修改，以便完成特权指令的虚拟化。通过半虚拟化技术提供的虚拟机可以通过操作系统下的命令查看到虚拟机的架构。Xen等都可以提供半虚拟化的虚拟机。

硬件辅助虚拟化，随着虚拟化技术的不断发展，Intel和Amd都推出了各自的虚拟化技术，比如Intel的VT-x，AMD的AMD-V技术，这两个硬件辅助虚拟化技术都针对特权指令为CPU添加了一个独特的执行模式，使得VMM运行在0环，也就是特权域，使得由虚拟机发出的特权和敏感调用自动陷入到虚拟机监视器中。

### **虚拟机与虚拟机监视器**

虚拟机(Virtual Machine，VM)是通过软件模拟的方式产生的具有真实硬件系统的并且运行在一个独立环境中的真实计算机系统。进入虚拟机之后，所有的操作都如同在真实的计算机系统里，可以在独立的系统桌面内安全使用软件，并进行数据的保存等，而且不会对底层的物理资源产生任何影响。虚拟机一般是由可以提供虚拟化技术的软件架构提供，比如VMware、Xen、KVM。从架构上看，VMM对硬盘资源、内存、I/O设备等硬件资源提供虚拟化，承担着管理所有物理资源的任务，并且VMM也负责这虚拟化虚拟环境的创建和管理，比如虚拟机的迁移，虚拟机的销毁、备份等。

虚拟机与VMM的基本结构图如图2.1所示:

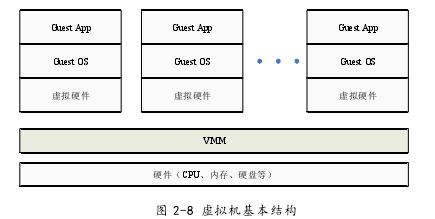


图2.1 虚拟机与VMM基本结构

从图中可以看出，VMM是一个位于操作系统和计算机硬件之间的特权域，可以保证对上层运行的多个虚拟机进行资源隔离，以保障每一个虚拟机都可以在安全的环境下运行，并且虚拟出与甚至硬件资源的虚拟硬件环境，实现了多个虚拟机运行在一个物理平台上，提高了计算机硬件的使用率。实际上，VMM的作用不仅仅是提高了一个多任务的管理任务，也是一种十分安全可靠的虚拟化系统方案。

### **Xen与KVM**

（1）Xen

Xen是由英国剑桥大学开发的开源虚拟机监视器，Xen必须对Linux内核进行修改才可以在使其在Linux环境中充当VMM的角色，这种方式可以方便的对虚拟机操作系统发出的CPU指令进行进行理解和翻译，并且无需得到特殊硬件的支持便可以达到高效率的虚拟化目的。Xen既支持全虚拟化又支持半虚拟化，在实际的Xen环境中，主要有两个组成部分。一个是位于硬件和虚拟之间的hypervisor，在硬件启动之后，首先载入，然后启动管理虚拟机。管理域虚拟机也叫Domain0，在Xen环境中是一个拥有很高特权的虚拟机，拥有原生的设备驱动，负责对虚拟机操作系统的管理和命令的转发，这样可以使得hypervisor能够把更多的工作用来进行虚拟化。在Domain0启动之后，还会载入一个对其他DomainU虚拟机就那些管理的Xend进程，并提供这些虚拟机控制台的访问，管理员可以通过控制台直接与Domain0进行对话。DomainU没有真实的硬件驱动，不能直接对物理硬件资源进行访问，必须通过Domain0。

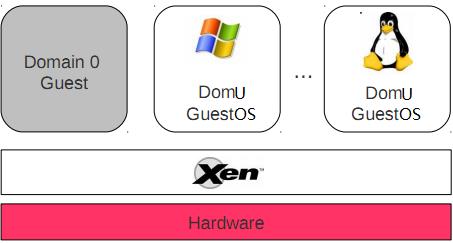


图2.2 Xen架构

（2）KVM

KVM是Kernel-based Virtual Machine的简称，也是一个开源的系统虚拟化架构，KVM自Linux 2.6.20版本开始集成在Linux的各个发行版本中。KVM作为Linux的一个内核模块，通过Linux内核自身的调度器进行模块管理，相对于Xen，KVM的核心源码很少，已经成为学术界和产业界主流的VMM。KVM需要硬件辅助才可以进行虚拟化，是一种全虚拟化的技术。KVM 内核模块在运行时按需加载进入内核空间运行。KVM 本身不执行任何设备模拟，需要 QEMU 通过 /dev/kvm 接口设置一个 GUEST OS 的地址空间，向它提供模拟的 I/O 设备，并将它的视频显示映射回宿主机的显示屏。

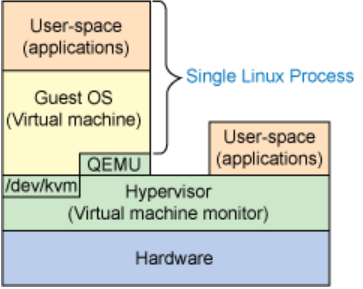


图2.3 KVM架构

## **可信计算**

可信计算技术是一种保障信息系统安全的新技术，可信计算的思想是来源于人类社会，把人类社会成功的基于信任的管理经验用于保障计算机系统安全。可信计算的基本思想是：

首先在计算机系统建立一个可以有物理系统安全技术进行保障的信任根；然后以该信任根为信任基础建立一条从硬件平台到操作系统应用程序启动的信任链，一级度量一级，直到平台所有组件启动。

2.4

可信计算技术中最重要的技术是可信计算模块，旨在通过硬件安全模型采用软件和硬件相结合的方式来提高传统信息系统和新型计算平台的安全性和数据完整性。并且可以提供给第三方进行远程验证计算平台的远程证明方式来达到保护本地和远程终端的安全和可靠。

### 可信平台模块

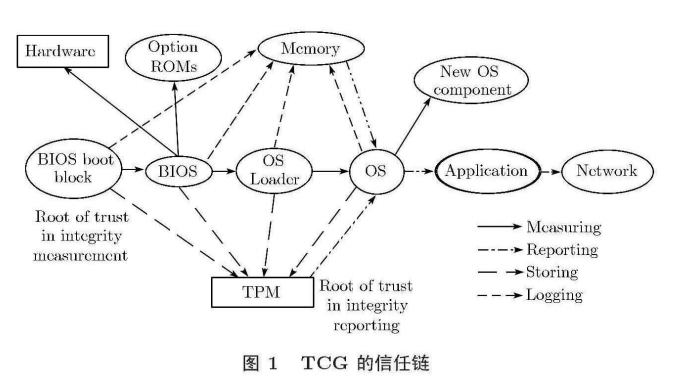
可信平台模块(Trusted Platform Module,TPM) [63]是可信计算平台的信任基础和核心技术。首先，TPM作为可信计算技术实现数据加密、完整性度量的关键模块，必须严格保障自身的安全，并且保障可信计算功能的有效执行，防止外界的干扰。其次，TPM应具备远程证明。构建信任链等功能，并且具有密钥管理和数据加解密等基础功能。可信平台模块的功能应括平台数据保护、完整性存储与报告、身份标识等三个部分[67-72]。

### **信任链技术**

当前世界很多信息的传递都离不开网络这一媒介，同时带来了新型的网络新型安全问题，比如网络传播的木马、病毒等。但是这些恶意代码的最终的作用目标都是计算机终端，并且破坏计算机终端数据的完整性。当前围绕着保护计算机终端的安全性出现了很多信息系统安全保障技术，比如访问控制、入侵检测灯光。但是这些技术都是以在计算机启动之后给系统安装针对恶意代码的补丁的方式来增强系统安全，并没有彻底解决系统安全问题。可信计算中的信任链技术能够对系统启动过程以及运行中的组件进行完整性度量和信任传递，从源头解决计算机系统的安全问题。

可信计算组织TCG通过嵌入在计算机系统的可信度量根TPM芯片，提出了一种链式信任链度量方式，其从信任根开始一层度量一层，经过计算机物理硬件、系统引导、操作系统以及启动后的应用程序的逐级认证，将信任从最底层的信任根扩展到整个计算机系统，建立整个平台的可信和可靠。

如图所示：



信任链技术中关键的概念有：PCR、信任链产生与完整性度量

（1）PCR

平台状态寄存器（Platform Configuration Register, PCR），可以记录计算机系统在运行时的各种状态，比如系统的内核镜像、系统进程的信息列表等。但是TPM芯片由于储存的信息有限，所有在PCR中存放的往往是通过SHA-1算法得到的运行状态的哈希值。SHA-1作为一种密码学散列函数，对于任何长度的输入消息都可以生产固定长度的哈希值，一旦输入消息有1bit的差别，就会得出不同的哈希值。因此从PCR中记录的计算机软硬件配置信息是非常容易看到系统完整性的改变。

（2）信任链产生与完整性度量

系统在启动过程中，计算机的控制权在BIOS、启动装载程序(Bootloader)、操作系统内核、操作系统外围程序和应用程序之间依次传递。如果恶意代码能够在这个启动序列中的某一个环节上截取控制权，那么它就能够任意篡改和控制之后的启动序列。例如一个恶意的启动装载程序(如恶意的Grub)可以在用户不能察觉的情况下装载一个被篡改过的Linux内核镜像。这个恶意的Linux内核镜像在启动之后，可能提供给攻击者控制整个平台的权限，破坏所有应用的完整性和机密性，敏感数据可能被攻击者所窃取。由此可见，启动序列中的任意序列受到破坏都会对整个系统的运行安全产生影响，因此，必须有一种强有力的信任机制来评估系统启动过程是否己经被攻击者所篡改。TPM硬件中的完整性度量机制就是解决这一问题的重要方法。

信任链机制是TPM对启动序列信任评估的核心。信任链是在信任当前某一环节的前提下，由该环节去评估下一个环节的安全性，确定下一环节可信之后再将控制权转交给下一环节，然后依次向后推进。在信任链中，控制权依次在受信任的客体之间传递。为了保证启动序列的每一环节都是安全可信的，那就必须能够在每一步控制权移交之前对下一个环节进行量化的判断，判断下一环节的客体是否受到了篡改。判断是否被篡改就是通过度量来完成的，即将客体二进制镜像进行哈希度量，并将所得的度量值扩展到PCR中去。整个启动序列都遵循“先度量，再执行”的原则。当前阶段的代码负责度量下一阶段即将要执行的代码，然后再将度量值扩展PCR中。这样循环往复，就构成了信任链。

## **可信计算模块虚拟化**

TPM虚拟化，就是在虚拟计算平台中将I/O设备虚拟化技术应用于TPM，使得该平台中的每一个虚拟机，都能安全、独立和自主地使用可信计算功能来提高自身运行环境的可信性和安全性，满足虚拟机用户的可信需求。TPM虚拟化的概念有三方面含义，首先，在虚拟化技术方面，TPM虚拟化本质上是I/O设备虚拟化；其次，在功能方面，每个虚拟机都能使用TPM提供的可信计算功能；第三，在安全目标方面，通过TPM虚拟化，每个虚拟机能够提高自身运行环境的可信性和安全性，满足虚拟机用户的可信需求。对于硬件级虚拟化，根据VMM（Virtual Machine Monitor, VMM）采用的虚拟化实现方式不同，I/O设备虚拟化采用的实现方式也会不尽相同，其核心在于I/O设备原生驱动的存放位置以及VMM对I/O设备的处理方式。TPM是一个通过LPC总线挂接在主板上慢速I/O设备，采用什么样的I/O设备虚拟化实现技术当然依赖于VMM虚拟化实现方式。

TPM虚拟化的目的是为虚拟机提供可信计算服务，协助虚拟机建立可信计算环境，让使用虚拟机的用户认为和使用带有物理TPM的可信计算机系统没有明显区别。因此，在虚拟化TPM时，有以下3条基本要求。

（1）等价性（Equivalence）

所谓等价性，是指虚拟机中的应用程序或用户在使用TPM功能时，除去时间因素外，其余都必须与单独拥有物理TPM的计算机系统一样，包括可信计算的度量、存储和报告等功能。

（2）安全性(Safety)

所谓安全性包括两方面含义，其一是物理TPM应该由VMM全权管理，客户虚拟机操作系统、应用程序或用户不能直接访问TPM；其二是TPM虚拟化软件系统及架构的安全性。虚拟平台对TPM虚拟化必须满足这两方面的安全要求。

（3）方便性（Convenience）

所谓方便性是指在TPM虚拟化完成之后，方便对其进行维护、升级和迁移。

## **形式化分析方法**

在计算机科学和软件工程的学科领域中，形式化方法是适合针对软件系统和硬件系统的描述、开发以及验证的基于数学逻辑的特种技术。形式化分析方法的目的是期望软件和硬件设计过程中能够像其他工程学科能够利用适当的数学分析来证明设计系统的可靠性。通常形式化分析方法用于十分注重安全性和可靠性的高度整合的系统。形式化方法通常有一套十分严谨的定义和概念，比如一致性和完整性，以及拥有严谨的证明规范。其本质是基于良好的数学逻辑方法来描述软件系统拥有安全属性的一直技术。不同的形式化方法的数学基础是不同的，有的以集合论和一阶谓词演算为基础，有的则以时态逻辑为基础。

### **无干扰理论**

1982年，Goguen和Meseguer最早提出基于信息流的无干扰理论，但是目前使用的无干扰理论是1992年由Rushby提出，主要采用状态机的无干扰利用，并传递无干扰和非传递无干扰的安全定义。本文给出Rushby的基于状态机的无干扰理论的基本定义。

系统中M主要包括：系统状态集合S、动作行为集合A、系统输出集合O、系统安全域集合D四个集合，这四个集合主要存在四种动作函数：

单步状态转移函数：*step: S \* A ->S；*

系统运行函数：*run: S \* A\* ->S；*

输出函数： *output: S \*A ->O；*

主域函数：*dom:A*

并且在传递无干扰理论模型中，~为安全域D上安全域间的干扰关系，比如r，t属于D；则r~t表示安全域r的信息流向t。定义辅助函数purge:A\* \* D->A\* ,purge(a,v)表示从动作序列a中删除所有从v发出的动作序列。

但是Rushby的无干扰理论并不能完全适用于云计算平台，云计算平台存在着大量安全域以及安全域中的组件，每一个组建中又包含各自相互影响的行为动作。

### **安全逻辑理论**

目前的安全系统大部分是为抵御安全威胁涉及的复杂的系统，例如：虚拟机管理器，安全内核，操作系统，可信平台模块等。由Anupam Datta等人提出的安全逻辑理论建立了一套从系统启动开始，到系统程序依次运行期间对进行指定程序进行安全性分析的形式化分析机制。下面本文简要的介绍本文用到的安全逻辑中的部分定义。

read *l* :读取定位*l*中的行为；

write *l,e* : 向*l*中写入数据*e*；

extend *l,e* : 向PCR *l*中扩展*e*；

lock *l* : 向*l*加入写锁；

unlock *l* : 释放*l*的的写锁；

send *e* :发送消息*e*；

Receive *e* : 收到信息*e*；

sign *e,K* : 用私钥*K*签名*e。*

## 本章小结

本章主要介绍了虚拟化技术以及虚拟化技术的分类、VMM等，以及可信计算、可信计算虚拟化技术，目前针对可信计算的两种形式化分析方法——无干扰理论和扩展安全逻辑。

# 具有瀑布特征的可信虚拟平台TVP-QT

## **TVP-QT系统结构**

我们基于已有的TVP研究方案，提出了TVP-QT运行架构，如图2所示。



TVP-QT运行架构

本文提出的TVP-QT运行架构在功能上可以分为5个层次。第一层是硬件信任根TPM构成的可信虚拟平台底层，可以从物理硬件层次保证虚拟化平台的可信；第二层主要包括VMM以及管理域Dom 0的相关组件，我们把管理域记作Dom0，针对不同的VMM，Dom0的启动会有不同的方式。例如，Xen 的管理域启动相关组件包括运行中涉及的VBOIS、VOSLoader、VMOS等组件，这一层次可以作为TVP-QT的可信计算基。值得指出的是，与已有的TVP不同，我们只把Dom0 Kernel看成是可信基，这显然更为合理，因为Dom0实际上是整个虚拟化平台的管理域，含大量的应用程序，这些管理程序无法采用TCG链式度量，且也很容易受到攻击而改变[28-31]。第三层是我们重点设计的可信衔接点，可信衔接点位于Dom0，是Dom0的一组应用程序，包括vTPM实例的创建模块vTPM Builder、vTPM-VM映射组件vTPM-VM Binding以及VM的创建组件VM Builder，且作为vRT的一部分，在信任链上按照vTPM Builder→vTPM-VM Binding→VM Builder的顺序依次进行度量。可信衔接点可对TVP-QT的第一、第二层与第四、第五层进行有效衔接，保证TVP-QT信任链构建的连贯性，起到承上启下的作用，具有瀑布特征。第四层为vTPM，vTPM作为可信虚拟机部分的虚拟信任根，是由可信衔接点为虚拟机创建的vTPM实例，它可利用TCG的动态度量信任根（DRTM）机制启动，作为虚拟化平台应用进程的一部分。最上层为可信虚拟化平台上与用户活动联系最大的用户虚拟机层次，其运行时组件主要包括VBIOS、VOSLoader、VMOS、应用程序（APP）等相关组件。基于上述对TVP-QT的分析，本文从功能角度给出TVP-QT的抽象定义。

显然，相对于已有的TVP，我们提出的TVP-QT运行架构具有如下特点：

（1）TVP-QT更加精细。已有的TVP把整个管理域作为TCB，包括Dom0 Kernel和所有应用程序，而TVP-QT模型仅把Dom0 Kernel、TJP及vTPM作为TCB，由于TJP及vTPM只是管理域中很小一部分应用程序，因此TVP-QT的TCB更小。

（2）TVP-QT在逻辑上也更合理。一方面，已有的TVP的TCB无法采用TCG链式度量机制进行安全保证，而TVP-QT的TCB都能。因此，TVP-QT更符合TCG的链式度量标准。另一方面，TVP-QT增加了TJP，从逻辑上比已有的TVP更加合理。

## **TVP-QT组件定义**

定义1 TVP-QT是具有可信功能的虚拟化计算平台，主要包括2类功能组件：TVP-QT:={M, RT}，M表示虚拟化平台所有主机类型集合，包括构成虚拟化平台的基本组件VMM、管理域内核、可信衔接点及用户虚拟机等，它们是利用虚拟化技术为用户提供资源与服务的主体；信任根（Root of Trust, RT）是构建 TVP信任环境的基础，也是 TVP 的核心组件，对虚拟化平台来说，它包括硬件TPM 、可信衔接点TJP和 vTPM。

对于 TVP 的主机 M，根据其类型进一步细化为 M:={m, vm}，其中，m:={VMM, Dom0 Kernel, TJP}，特指底层的VMM、Dom0 Kernel和可信衔接点TJP，它们是 TVP 的TCB。vm:={vm1, … , vmn}，表示虚拟化平台上层的用户虚拟机vm 集合。

相似地，TVP的信任根也进一步分类为RT:={TPM, vRT}={TPM, (TJP, vTPM)}，其中，TPM 是底层的硬件信任根，主要通过可信计算技术为物理平台提供信任保障，它拥有可信平台的非易失存储、密钥存储等固有特性；vRT包含可信衔接点TJP和vTPM，在功能实现上可表现为主机m中内核组件或部分独立的可信组件，本文将vRT抽象为一个独立的可信功能组件，通过特定的映射关系与硬件信任根TPM关联，以确保其vRT的可信性。其中vTPM是软件形式的TPM，具有TPM的安全功能；TJP 是可信衔接点，TJP的可信依赖于物理TPM，用来衔接底层的虚拟化平台m和顶层的虚拟机vm。

因此，TVP 从功能角度可定义为：

TVP:= {(TPM, m), (vRT1, vm1), … , (vRTn, vmm)}

= { (TPM, (vmm, Dom0 Kernel, TJP) ), ((TJP, vTPM1), vm1), …,( (TJP, vTPMn), vmn) }

其中，m必须使用 TPM 来构建信任，而虚拟机vm则是利用TJP和其相应的vTPM来构建信任。

特别地，可信衔接点TJP可以划分为TJP:= { vTPM Builder, vTPM-VM Binding, VM Builder}，其中vTPM Builder, vTPM-VM Binding, VM Builder都作为可信平台管理域上应用程序的一小部分。vTPM Builder表示与创建和管理vTPM实例的相关组件，并负责提供给vm运行时的vTPM标识以及端口；而vTPM-VM Binding则表示对vm和vTPM实例间绑定关系的相关组件，VM Builder表示与创建用户虚拟机相关的配置文件、组件等。在TVP-QT涉及到的vTPM架构中，每个vm必须与唯一对应的vTPM实例绑定。可信衔接点TJP的来源如表1所示，其中vTPM管理组件可由VMM上的vTPM组件提供，比如目前存在与Xen上的vTPM Manager。

TJP功能组件来源

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| TJP | 主要组件 | 主要功能组件来源 |
| vTPM Builder | vTPM启动组件 | vTPM管理组件 |
| vTPM配置文件 | 虚拟化平台 |
| vTPM-VM Binding | vTPM-VM绑定组件 | vTPM管理工具、  VMM |
| VM Builder | VM启动组件 | VMM |
| VM配置文件 | 虚拟化平台 |

## **基于Xen的TVP-QT实现**



### **工作程序**

TVP-QT中的虚拟机为VMM全虚拟化或半虚拟化的DomainU，每个虚拟机都可以使用位于物理服务器上的TPM功能和服务。由vTPM Manager向每一个虚拟机分配和物理TPM有相同功能的虚拟TPM。在TVP-QT启动时，不仅系统引导或者程序启动时，都会对当前部分进行实时度量，并将度量值和预期的基准值进行对比，如果一致，则说明程序可信，继续系统引导或者程序启动。反之，则启动过程中出现组件数据被篡改，停止运行。

### **可信衔接点实现**

有本文3.1节的可信衔接点三个部分组件，基于Xen实现了具体的可信衔接点。

首先，在/etc/tjp下新增文件tjp-vm-vtpm.sh，该文件可以当系统启动时更新虚拟机的配置文件列表、vTPM配置文件列表到vm-vtpm-list文件中，并建立相应的链接；并对vTPM实例中的标识进行虚拟机进行映射，相应信息保存到vm-vtpm-list中。

其次，在/etc/tjp下增加tjp-update-vmhash.sh和tjp-update-vtpmhash.sh文件，利用Linux的定时执行命令cron分别定时更新新增虚拟机的hash值；

1. 在/etc/tjp下增加tjp-xen-vm-vtpm-build-list文件，存储Xen中对vm和vtpm启动核心组件的列表。

最后，在/etc/tjp下增加tjp-update-os-hash.sh文件，更新最新的官网针对不同版本的OS的hash值。

### **vTPM Manager的实现**

vTPM Manager在最新的Xen系统中，作为一个轻量级的虚拟域而存在，必须在Domain0其中之后，所有vm启动之前启动。

在/etc/tjp下新增轻量级域vtpmmgr的开机启动脚本vtpmmgr-run.sh，vtpmmgr配置文件如下：

配置文件如下：

vtpmmgr.cfg

name="vtpmmgr"

Kernel="/usr/lib/xen/boot/vtpmmgr-stubdom.gz"

extra="tpmlocality=2"

memory=8

disk=["file:file://root/xen-images/vtpmmgr-stubdom.img,hda,w"]

iomem=["fed42,1"]

……

vTPMManager配置文件部分参数

## **基于Xen的TVP-QT实验**

### **实验环境**

我们基于Xen实现了TVP-QT的原型系统，并进行仿真实现和结果分析，对TVP-QT信任链进行有效性验证和性能测试。下面对仿真实验的环境进行描述。

使用TPM-Emulator对TPM功能进行仿真模拟，实验的Xen VMM版本为Xen4.4.0[40][41]，实验物理平台的配置为Intel Core i3 @3.4GHz处理器，内存为8GB，物理存储为1T。Dom0采用Ubuntu LTS14.04，内核版本为Linux3.19.0，DomU使用类型为Ubuntu LTS14.04的半虚拟化虚拟机，内存为4GB，并且部署不同的应用作为仿真实验的测试对比。

下表为TVP-QT实验环境所用物理平台和DomU类型为Ubuntu的具体配置信息：

物理平台(Dom0)和用户虚拟机(DomU-Ubuntu)配置

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 配置项 | 物理平台(Dom0特权域) | 用户虚拟机(DomU-Ubuntu) |
| CPU | Intel Core i3 @3.4GHz | Intel Core i3 @3.4GHz |
| 内核版本 | Linux3.19.0 | Linux3.19.0 |
| 内存 | 8G | 4G |
| 二级缓存 | 4M | 4M |
| 硬盘容量 | 1T | 30G |

以下图示表示在Dom0上创建DomU类型为Ubuntu LTS14.04的配置文件部分参数，以及实验所需vTPMManager域以及vTPM实例域的配置参数。

图9为类型为Ubuntu的用户虚拟机配置：

UbuntuTest1.cfg

Kernel = "/boot/vmlinuz-3.19.0-25-generic"

ramdisk = "/root/xen-image/UbuntuTest1.img"

name = "UbuntuTest1"

memory = "4096"

disk = [ 'file:/root/xen-image/UbuntuTest1.img,sda1,w' ]

vtpm=["backend=vtpm-UbuntuTest1"]

.……

DomU-Ubuntu配置部分参数

The Configure of DomU-Ubuntu

图10为UbuntuTest1对应的vTPM实例配置文件：

vtpm-UbuntuTest1.cfg

name="vtpm-UbuntuTest1"

Kernel="/usr/lib/xen/boot/vtpm-stubdom.gz"

extra="loglevel=debug"

memory=8

disk=["file://root/xen-images/vtpm-UbuntuTest1.img,sda1,w"]

vtpm=["backend=vtpmmgr,uuid=ac0a5b9e-cbe2-4c07-b43b-1d69e46fb839"]

.……

Ubuntu vTPM实例配置部分参数

The Configure of Ubuntu vTPM instance

### **功能实验**

1. vTPM功能试验
2. 可信衔接点

### **性能实验**

（1）时间开销

（2）IO测试

X

## **本章小结**

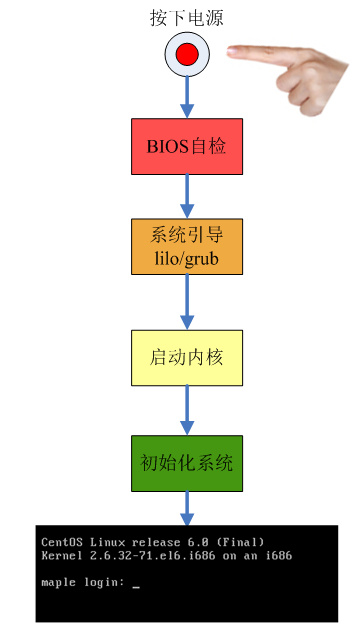
本章通过对TVP-QT架构的描述以及实现。

# 具有瀑布特征的TVP-QT信任链模型

## **TVP-QT信任链分析**

### **Linux启动分析**

由本文第2章对信任链的描述可知，针对操作系统进行完整性度量必须考虑到系统运行的所需组件，就必须清楚系统在启动过程的具体流程。因此本节首先针对Linux的启动过程进行分析。简单的Linux系统启动过程可由下图所示：



从图中可以看出，Linux的启动过程可以大致分为硬件平台启动和操作系统引导两个阶段。每一个阶段都可以细分为不同的子阶段，其中，硬件平台启动阶段可以包含系统加电、BIOS自检（Basic Input / Output System, 基本输入输出系统）、主引导扇区MBR或者操作系统加载器（Boot/Grub）等。操作系统的引导阶段可以包括Boot或者Grub分析操作系统的引导扇区、初始化引导扇区、调用操作系统加载器（OSLoader）等。每个部分都对自身进行初始化工作，并在完成之后将控制权交给下一流程。

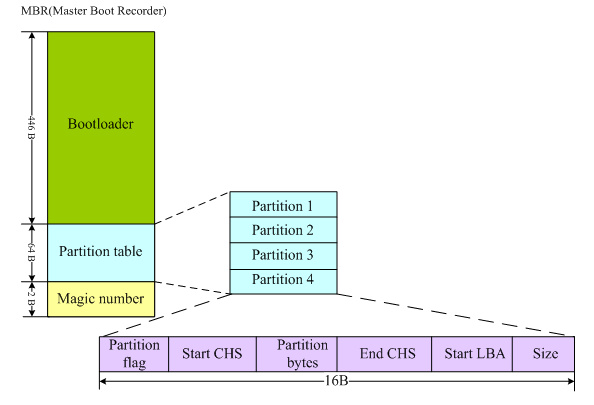
下面本文将对具体的过程进行详细说明。

1. BIOS自检

BIOS的入口指令是计算机CS段寄存器被CPU初始化为FFFFH周执行的CS:IP指令，之后对平台的硬件设备进行初始化和启动。其中BIOS的功能由POST码（Power-on self test）和Runtime服务两部分组成。POST码主要负责检测CPU、内存、显卡、IO设备是否可以正常工作，比如一旦发现计算机内存松动则BIOS阶段就会报出内存错误，计算机就会无法启动。之后POST码会被清楚，BIOS开始执行一段程序来枚举本地的设备列表并对其进行初始化。可以按照BIOS中设置的系统启动顺序来搜索系统启动的所需的驱动，比如硬盘、光盘等。如果选择以硬盘启动，则BIOS会读取位于硬盘0柱面、0磁头、1扇区的第一个扇区MBR，并加载MBR的BootLoader到CS:IP=OOOOH:7COOH。然后将系统启动的控制器交个MBR。进行下一步的系统引导。

1. MBR

BIOS把控制权转交给MBR（Master Boot Record）。MBR将由三个部分组成，主引导程序(Bootloader)、 硬盘分区表DPT（Disk Partition table）和硬盘有效标志（55AA），MBR将分析内部的DPT，得到操作系统所在的磁盘分区和具体的引导扇区，然后将控制权交给引导扇区。



1. 内核加载

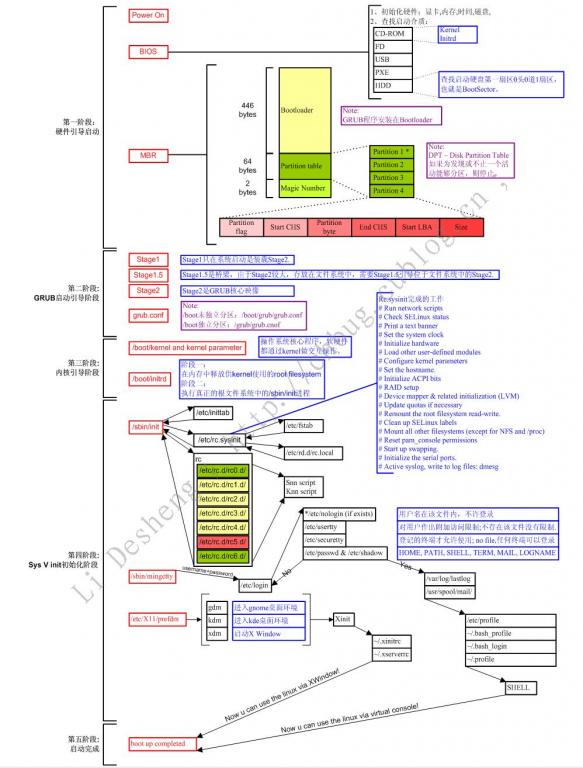
引导扇区会解析grub的配置文件/boot/grub/grub.conf，然后将系统启动的控制权交给OSLoader，将内核镜像加载到内存中完成操作系统核心内容的加载。在汇编的角度上，引导扇区获得控制权时，Linux中的汇编程序bootsect.S会自动生成一组二进制代码并存储在引导扇区。启动内核过程中，setup. S会检查分配到内存的内核镜像代码是否正常，如果代码正确，则利用BIOS终端进行对内存信息、显示器、硬盘信息的读取。然后CPU进行保护模式。

（4）系统启动

内核加载完成后，会将计算机硬件和相关的驱动实现初始化操作，并读取initrd，完成加载驱动模块。随后执行根文件系统中的init进程，也就是系统启动的第一个进程。init进程是系统运行的第一个进程，其他进程可以通过fork该进程的方式启动。当init接管了系统的控制权先之后，它首先会去读取/etc/inittab文件来执行相应的系统初始化脚本(/etc/rc.d/rc.sysinit)进行系统初始化，如设置键盘、字体，装载模块，设置网络等。当/etc/rc.d/rc.sysinit执行完后，执行/etc/rc.d/rc脚本启动系统所需要的各种服务，系统就可以顺利工作。

（5）登录系统

之后，由mingetty进行login操作。最后，当用户成功登录，在用户界面出现shell的时候，用户就可以使用操作系统了。Linux启动详细的流程如图所示。



### **Linux启动可信度量因素及内容分析**

可信虚拟平台上不仅仅有作为底层服务器的Linux主机，也存在着作为虚拟机的Linux操作系统，所以确定Linux启动时的可信度量因素和内容十分有必要。在分析了Linux启动的流程后，本文将对Linux启动过程中需要被完整性度量的因素和内容进行分析。

（1）完整性度量因素

单个组件的完整性：其目的主要是防止组件被破坏、感染病毒、植入木马等。

过程所需组件的完整性：在启动过程中所需要的组件不能缺失，而且不能被伪造，替换。典型的如LSM(Linux Security Module)模块。该模块是加强系统的安全性，在;统中如果 LSM遭受到了攻击，系统将失去对敏感数据的保护功能，而且很可能在操j系统内核引入恶意功能。又例如:rc. d系列配置文件的完整性。启动顺序的完整性:保证各个组件在启动过程中的顺序。单一过程中组件的启动j程中必须遵循一定的加载顺序，如果加载顺序出现错乱，有可能会导致系统处于不安二的状态，造成相关安全漏洞的出现。启动顺序的完整性实际上是由前面两点决定的，就是在单个组件完整，并且其所需组件也是完整的情况，启动顺序完整性是能够得到保证的。

（2）完整性度量内容

分析了Linux启动过程和对启动过程进行完整性度量需要考虑的因素的基础上，就可以确定Linux启动流程需要进行完整性度量的内容了。

1. 主引导扇区MBR。当BIOS自检完毕，在检测和重置平台的其他硬件设备之后，将会把控制权转交给MBR。在MBR中有预启动代码和磁盘分区表等一系列重要信息，所以需要对其加以保护。

Grub引导系统。stagel: stagel会被直接的写入MBR中，这样计算机设备在启动时一旦对硬件的安全性检测完毕以后就会将系统的控制权转到GRUB中。stage2也是必须具有的，通常它存放在某个文件系统中。stage2是Grub的核心，基本上所有的Grub功能都是由stage2实现的。stagel-5是可选的，它介于stage 1和stage2之间，当stagel不能够识别stage2所在的文件系统的时候，就会调用stagel-5来识别文件系统以便加载stage2 0。因此，Grub的实际运行流程是stager stagel-5 (optional)一stage2。这三部分都要度量。

操作系统内核。内核的引导流程至少应包括两个内核启动的关键文件:initrd和vmlinuz。initrd是Linux在系统引导过程中使用的一个临时根文件系统，用来临时把硬件引导到实际内核vmilnuz能够接管并继续引导。initrd是一个过渡性质的处理过程。vmlinuz是一个压缩的可执行Linux内核文件。所谓的内核，是指计算机操作系统最核心的程序，它在启动过程中被装入物理内存中，并且在整个计算机运行的过程中都驻留在内存里。所谓的可执行，是指vmlinuz可以像一个程序一样能够被计算机所运行。vmlinuz文件是Linux内核加载的核心文件。

所有进程的起点init。它是系统中其它进程的起点，对于这一部分，除了要保证init文件本身的完整性以外，还要保证init所读取的一些配置文件(或脚本)的完整性，这包括//etc/ inittab ,/etc/rc. d/rc. sysinit和/etc/rc.d/rc等。

mingetty。当init重新从rc返回获取控制权的时候，它将启动mingetty进行 打开终端、设置模式、输出登录界面和提示、接收用户名的输入、以用户名为login参数、加载login程序。 与此同时，与mingetty和login相关的登录配置文件的完整性也要得到保证，这包括/etc/nologin, /etc/securetty, /etc/passwd等。

与启动流程相关的其他文件。当用户成功登录，出现shell的时候，Linux的启动就可以认为结束，用户就可以使用操作系统了。在Linux启动的整个过程中，可能还有其他一些与启动流程相关的文件，例如用户使用的shell文件、内核符号表/boot/System.map和一些启动配置文件等，这是由启动流程、系统配置和用户自己定义的。

用户自定义文件。对用户自定义文件的完整性度量，例如一些内核模块等。内核模块在操作系统内核启动完毕之后将会被加载到操作系统内核，成为整个内核的一部分。因此，对于内核模块的加载除了要施加访问控制以外，也需要保证其完整性。否则，一个被恶意篡改的内核模块一旦被加载，将可能导致整个操作系统进入不可信状态。虽然这些内核模块并不在启动流程之中，但是由于其高敏感性，其完整性也必须得到保证。

### **Linux虚拟机启动可信度量因素及内容分析**

虚拟机作为被抽象出来的计算机机器，其启动过程中也需要具备真实机器中的启动顺序，不过其中的组件都是由VMM进行抽象和管理的，详细的过程类似真实的及其，本文对其中需要注意的部分进行说明，如下：

1. BIOS和bootLoader

全虚拟化中的bootLoader模拟了BIOS，通过BIOS引导适用于支持完全虚拟化的虚拟机管理程序。在这种情况下，BIOS具有引导顺序优先级（软盘，硬盘，光驱，网络），确定从何处获取/查找引导映像。

具体配置如下;

  <os>   
    <type>hvm</type>   
    <loader>/usr/lib/xen/boot/hvmloader</loader>   
    <boot dev='hd'/>   
    <boot dev='cdrom'/>   
    <bootmenu enable='yes'/>   
    <smbios mode='sysinfo'/>   
  </os>   
  ...

半虚拟化中的Host bootloader，使用半虚拟化的虚拟机管理程序通常不会模拟BIOS，而是由主机负责启动操作系统。这可以在主机中使用伪引导程序来为访客提供一个选择内核的界面。 一个例子是Xen与pygrub。

配置如下;

...   
  <bootloader>/usr/bin/pygrub</bootloader>   
  <bootloader\_args>--append single</bootloader\_args>   
  ...

并且存在**Direct kernel boot方式，适用于全虚拟与半虚拟化，使用host的kernel与initrd(init ram disk)的引导，在安装新的客户机操作系统时，直接从存储在主机操作系统中的内核和initrd启动通常很有用，允许命令行参数直接传递给安装程序。**

**配置如下：**

**...   
  <os>   
    <type>hvm</type>   
    <loader>/usr/lib/xen/boot/hvmloader</loader>   
    <kernel>/root/f8-i386-vmlinuz</kernel>   
    <initrd>/root/f8-i386-initrd</initrd>   
    <cmdline>console=ttyS0 ks=<http://example.com/f8-i386/os/></cmdline>   
  </os>   
  ...**

1. **虚拟机OS（VM OS）**

**虚拟中的操作系统镜像首先由配置文件进行指定，然后由VMM在启动过程中进行加载，并且虚拟机中最为关键的为为每一个虚拟机虚拟出来的硬盘资源。**

1. **Qemu与虚拟机启动**

**Qemu是纯软件实现的虚拟化模拟器，几乎可以模拟任何硬件设备，我们最熟悉的就是能够模拟一台能够独立运行操作系统的虚拟机，虚拟机认为自己和硬件打交道，但其实是和Qemu模拟出来的硬件打交道，Qemu将这些指令转译给真正的硬件。正因为Qemu是纯软件实现的，所有的指令都要经Qemu过一手，性能非常低，所以，在生产环境中，大多数的做法都是配合其他VMM来完成虚拟化工作，因为其他VMM是硬件辅助的虚拟化技术，主要负责比较繁琐的CPU和内存虚拟化，而Qemu则负责I/O虚拟化，两者合作各自发挥自身的优势，相得益彰。**

**由此可见，在Xen或者KVM中启动虚拟机时，必然要使用Qemu提供的IO虚拟化，在Xen或者KVM中都封装了有关Qemu的相关组件，这部分内容在虚拟机启动时也需要进行重新度量。**

### **TVP-QT信任链分析**

TCG 组织从实体行为预期性角度给出可信的定义，并采用装载前度量的方案，给出了信任链传递和控制权转移的过程[19]。并且，TVP的信任链与普通可信计算平台相似，也需要保证可信平台能够基于信任根，通过逐级的信任传递，对可信虚拟化平台环境进行构建。但是，虚拟化平台可以同时执行多个用户虚拟机实例，使得构建在其智商的信任链传递会出现不同的信任链分支，这与可信计算最初构建信任环境的思想并不一致[19]。尽管如此，只要虚拟化平台能够确保信任链构建过程的唯一性、正确性，以及能对任意的外部实体R证明确实构建了对应的信任链，那么整个虚拟化平台是可信的[19]。

由本文第3节可知，TVP-QT分为包括硬件TPM、TCB、vRT等五个部分，其中CRTM作为TVP-QT最开始运行的一段代码，并依次为起始对整个TVP-QT进行构建。由上一小节对Linux启动过程的分析可知，TVP-QT的信任链构建应该包括CRTM、VMM、OS等组件，而对虚拟机启动过程的分析可知，TVP-QT在虚拟机部分的信任链构建应该包括虚拟机的BIOS、OSLoader、OS等部分。这与传统的信任链构建方式大致相同。下面主要分析TVP-QT中可信衔接点的信任链构建机制。

（1）TJP的静态度量

TJP作为TVP-QT中衔接云计算平台物理服务器和虚拟机的重要部分，根据云计算平台模块的启动方式和可信计算中静态度量和动态度量方式也有静态度量和静态度量两种方式。

其中TJP的静态度量在云计算平台进行加电引导启动后，经过逐级度量对OS度量之后进行的。TJP的静态度量保证了虚拟机启动之前的虚拟机启动、vTPM启动以及VM-vTPM绑定是得到信任扩展的，和vTPM一起作为虚拟机启动的vRT。如果单单使用vTPM作为虚拟机的vRT，则无法判断虚拟机启动时的vTPM是预期经过VMM对其绑定vTPM。TJP静态度量的度量值经过完整性度量之后存入PCR作为虚拟机启动进行动态度量的基准值。

（2）TJP的动态度量

在对物理服务器进行静态度量之后，信任扩展到TJP，如果此时针对随时启动的虚拟机，则必须使用动态度量技术（DRTM）。TJP和虚拟机的vTPM作为虚拟机启动的vRT，对虚拟机启动开始的初始程序进行信任扩展，然后依次度量，把度量值写入到PCR中。

## TVP-QT信任链定义

如图3所示，从外部实体来看，虚拟化平台仍然满足TCG最初建立信任环境的思想。



虚拟化平台可信环境信任链构建与验证

为了确保这种信任传递的正确性，需要对 TVP-QT信任链进行验证，证明在程序控制权传递过程中，各个进程的确能够按照预期执行，而且能够对外证明上述属性。我们将上述验证目标抽象为信任链的信任属性（Trusted Property, TP），其抽象定义如下。

定义2 （TVP-QT信任链模型的信任属性TPTVP-QT）根据上文对TVP-QT信任属性的描述，TVP-QT的信任属性应该定义为一个二元组TPTVP-QT:={TCTVP-QT,VerTVP-QT}，其中TCTVP-QT表示TVP-QT信任链模型构建时所包含的可信组件传递序列，即上文对TVP-QT信任链模型具体构建过程的描述的各个组件序列。VerTVP-QT表示为对TVP-QT信任链模型执行序列的远程认证。

按照3.1节对TVP-QT中相应功能组件的定义，该TVP-QT信任属性可以进一步细分为：

TPTVP-QT:={TCTVP-QT,VerTVP-QT}

={(TCm,TCvRT,,TCvm), (Verm, VervRT,, Vervm) }

={(TCm,(TCTJP,TCvTPM),TCvm),(Verm,(VerTJP,VervTPM),Vervm)}

由定义可知TVP-QT信任属性可以分为三类：主机m的信任属性TCm，虚拟信任根vRT的信任属性TCvRT，以及用户虚拟机的信任属性TCvm。其中TCvRT包含TCTJP 和TCvTPM两个属性。下面对TVP-QT三类组件的信任属性进行分别阐述。

（1）主机m的信任属性表示TPm:={TCm,Verm}，其中，TCm表示基于硬件信任根构建的信任链，即主机m在本地正确地完成从第一层硬件TPM的CRTM到Dom0 Kernel的可信启动过程：(CRTM→BIOS→OSLoader→VMM→Dom0 Kernel)TPM\_Static，此部分信任链可基于硬件可信芯片TPM的可信度量，且在TVP-QT信任链传递过程中不存在除TVP-QT信任链组件之外的程序代码加载。Verm:=Verify(m, TCm)表示对外验证主机m所声称的信任属性TCm，使远程验证者R相信TVP-QT平台主机m拥有这样的信任链属性TCm。

（2）vRT的信任属性为TPvRT:= {TCvRT, VervRT}，表示vRT 的本地可信加载及其对外的证明。由定义1对vRT以及定义2对TVP-QT信任属性的定义，可对TPvRT进行进一步细分：

TPvRT:={(TCTJP, VerTJP ), (TCvTPM, VervTPM)},

其中，TCTJP表示基于硬件信任根构建的信任链衔接点，其信任传递的过程包括两种情况，其一是在m启动时，需要采用静态度量方式对TJP进行度量，其信任传递的过程为 (……→Dom0 Kernel→TJP)TPM\_Static，完整地表示为：（CRTM→BIOS→OSLoader→VMM→Dom0 Kernel →vTPM Builder → vTPM-VM Binding→VM Builder ）TPM\_Static；其二是在创建vm时，为了保证TJP的可信（由于TJP是应用程序，恶意程序容易篡改），从而使得信任关系可以传递到新建的vm, 需要采用动态度量方式对TJP重新度量验证，信任传递的过程为 (TJP)TPM\_Dynamic，完整表示为：(vTPM Builder→vTPM-VM Binding→VM Builder)TPM\_Dynamic。在这两种情况下VerTJP:=Verify (TJP, TCTJP) 表示对外验证可信衔接点所声称的信任属性TCTJP，使远程验证者R相信TVP-QT的可信衔接点拥有这样的信任链属性TCTJP；TCvTPM表示基于硬件信任根构建的用户虚拟机信任根vTPM，值得注意的是，vTPM的信任属性与其实现方式密切相关，它可能实现为一个微内核系统或一个应用进程，而且需要建立vTPM与TPM之间的强依赖关系，以硬件信任根保障vTPM的可信。TJP到vTPM的信任传递，既可以采用静态度量，也可以采用动态度量，其信任传递的过程为：(TJP→vTPM)TPM\_Staic或(TJP→vTPM)TPM\_Dynamic。VervTPM:=Verify(vTPM, VervTPM) 表示对外验证vTPM所声称的信任属性TCvTPM，使远程验证者R相信TVP-QT的vTPM拥有这样的信任链属性TCvTPM；

用户虚拟机vm的信任属性类似主机m的信任属性类似，表示为TPvm:={TCvm, Vervm}，其中TCvm表示基于vTPM构建的信任链，在创建vm时需采用动态度量方式对TJP进行度量，vm从初始化到应用的可信启动过程：

(TJP) TPM\_Dynamic→{INIT→VBIOS

→VOSLoader→VMOS→APP}vTPM\_Static。

VerVM:=Verify(vm,TCvm)表示vm信任链的外部验证。

显然，相对于已有的TVP信任链模型，我们提出的TVP-QT信任链模型具有如下特点：

（1）TVP-QT信任链模型具有瀑布特征。TJP将分离的两条信任链链接起来，保证TVP-QT信任链构建的连贯性，起到承上启下的作用。

（2） TVP-QT信任链模型具有动态性和层次性。动态性主要体现在两个方面，其一，从时间上看ms的信任链和vm的信任链是两条分离的信任链；其二，可信衔接点TJP在ms启动时采用的是静态度量，而在vm创建时，需要动态度量。这是因为为了防止ms内的恶意程序对TJP进行篡改，破环新创建vm的可信性。层次性主要体现在ms的信任链是基础，处于底层，而各vm的信任链是信任扩展，处于顶层。底层信任链和顶层信任链通过衔接点TJP链接，保证顶层信任链到顶层信任链的信任扩展。

（3）TVP-QT信任链模型解决了虚拟平台信任链与虚拟机信任链的衔接问题。虚拟化平台存在两条信任链，其一是虚拟平台在启动时的信任链，其二是客户虚拟机在启动时的信任链，这两条信任链在度量层次和度量时间上均是分离。这两条信任链如何衔接？已有的TVP信任链模型对这个问题没有具体回答，比较笼统；但是TVP-QT信任链模型回答得比较具体和清楚。

## **基于Xen的TVP-QT信任链构建**

为了在实际系统中检验TVP-QT及其信任链，本文选择已经构建的实例系统进行分析。该实例系统基于 Xen半虚拟化平台，如图8；



图8基于Xen的TVP-QT系统

其中，vRT被分散在Dom0、vTPMmanager域和vTPM域。本节我们根据第3节中对TVP-QT信任链的描述：第一层硬件TPM（CRTM）→第二层TCB（BIOS→OSLoader→VMM→Dom0 Kernel）→第三层可信衔接点（vTPM Builder→vTPM-VM Binding→VM Builder）→第四层vTPM（vTPM实例）→第五层可信虚拟机（VBIOS→VOSLoader→VMOS→APP），将TVP-QT信任链分为三部分，第一部分就是虚拟化平台，包括TVP-QT信任链的第一层和第二层，第二部分是可信衔接点TJP，就是TVP-QT信任链的第三层，第三部分是用户虚拟机，就是TVP-QT信任链的第四层和第五层。接下来我们结合Xen 4.4系统，对这三部分信任链进行实际的分析与讨论。

对于第一部分，在Xen平台硬件加电启动之后，把CRTM作为整个信任链的起点，并由CRTM首先度量物理平台BIOS和其他有关BIOS的配置，然后BIOS获得系统的控制权并度量Xen的引导程序Grub，主要度量grub-xen(‍head.S, trampoline.S, x86\_32.S)，Grub获得控制权后会根据Xen的镜像头信息获得入口地址Oxl0000后读入Xen的镜像，并对此镜像和\_\_startxen()并进行度量，然后把控制权交给Xen，Xen获得信任之后对Dom0相关组件进行度量，包括construct\_dom0()、\_start\_32\_、start\_Kernel和LinuxOS镜像等。然后把控制权交给Dom0。至此，第一部分可信引导结束。

对于第二部分，Dom0 Kernel获得控制权后首先度量TJP的vTPM Builder，包括Xen中创建vTPMManager域的配置文件（.cfg）、vTPM Manger域（主要是MiniOS镜像文件和vTPM Manger程序）以及启动vTPM的vtpm-common.sh、vtpm-impl.sh等组件。然后把控制权交给vTPM Builder，vTPM Builder获得控制权，对TJP的vTPM-VM Binding进行度量，包括Xen中xl、xenstore、vtpmd、tpm-xen、vtpm\_manager\_handle等针对vTPM-VM绑定的组件。随后vTPMBuilder把控制权交给vTPM-VM Binding，vTPM-VM Binding获得控制权后，对TJP的最后的组件VM Builder进行度量，包括Xen的xl、libxl（Xen4.1之后xl作为默认的管理工具）等创建虚拟机所需的组件以及创建虚拟机的配置文件（.cfg）和虚拟机的镜像文件（.img）。完成VM Builder可信度量后，VM Builder获得信任链控制权。至此，第二部分可信信任链传递结束。

对于第三部分，完成度量VM Builder后，可以采用两种方法对vTPM进行度量，其一是静态度量，其二是动态度量。如果采用静态度量，控制权在VM Builder，如果采用动态度量，则控制权在物理TPM。但无论是静态度量还是动态度量，度量的对象都是vTPM实例域，包括vTPM实例域的配置文件(.cfg)以及启动文件(.img)和Mini OS、tpm instance等组件。由于目前较新的DRTM机制对其保护的应用有诸多限制，比如要求受保护的代码自包含等，因此我们采用对vTPM实例域采用静态度量方式。VM Builder完成对vTPM实例域的度量后，把控制权交给vTPM实例域，vTPM实例域获得控制权，对最后的DomU部分进行可信度量，包括DomU启动的内核所需启动信息页的有关的xen.h、start\_info、qemu-dm、qemu-xen、pc-bios等组件和linux镜像文件进行度量。需要说明的是，Xen中虚拟机有关的BIOS、引导等组件是利用封装在Xen中的Qemu实现的，所以需要对Xen中Qemu重要组件进行可信度量，如qemu-io、qemu-img等。在DomU启动相关组件完成度量之后，可信虚拟平台最后一部分信任链完成可信度量和信任传递。

以上述实例系统为例，我们完整展示了本文建立的通用抽象模型。值得注意的是，本实例系统的信任链得以正确传递需要满足以下前提：

（1）必须保障vRT:=TJP+vTPM自身的可信。在实例系统中，可信衔接点TJP包含的组件比较多，不仅大量应用程序、支持库和大量配置文件，而且还涉及Dom0、vTPM mana- ger和vTPM等域，需要度量的内容多，不允许出现遗漏，特别是TJP和vTPM关键的组件和配置文件必须是被度量的对象。

（2）必须确保TJP中的vTPM Builder、vTPM-VM Binding、VM Builder三个管理程序在启动时按顺序执行。尽管vTPM Builder、vTPM-VM Binding和VM Builder是Dom0中的应用程序，但必须保证按顺序执行才能度量结果。

## **基于Xen的TVP-QT信任链实验**

### **实验环境**

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

### **功能实验**

TVP-QT信任链在此虚拟化平台进行有效性测试时，利用哈希函数对信任链各层次的构建模块、功能组件或文件进行哈希值存储。按照TCG标准，采用迭代计算Hash值的方法对PCR进行扩展操作，将PCR的现值与新值相连，计算Hash值作为新的完整性度量值存储到PCR中，描述如下：

New PCRi=Hash(Old PCRi||New Value)，

其中，Hash 函数选用SHA-1，||表示连接符号。在实验中成功运行虚拟机UbuntuTest1。按照下表的顺序对PCR进行存储。其中PCR[0]-[7]存储TVP-QT信任链第一层到第二层TCB的可信度量信息；PCR[8]-PCR[10]分别存储信任链中可信衔接点三个重要的组件的度量信息；PCR[11]-PCR[15]存储vTPM实例域和用户虚拟机信任链度量信息。具体的存储如表3所示：

表3仿真实验PCR存储简述

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **寄存器** | **存储内容** | **功能层次** |
| PCR[0]-  PCR[7] | BIOS代码 | 第一层：  硬件TPM  第二层：  TCB |
| 可信云平台配置信息 |
| Xen引导xen-grub  (‍head.S,trampoline.S,x86\_32.S等) |
| Xen VMM内核代码(Xen Kernel) |
| Dom0OS启动相关信息  (construct\_dom0()､\_start\_32\_､start\_kerne等) |
| Dom0 OS Kernel |
| PCR[8] | MiniOs 及vTPMManager配置文件(vTPM Builder，.cfg、.img以及vtpm-common.sh、vtpm-impl.sh等组件) | 第三层：  可信衔接点 |
| PCR[9] | 负责vTPM-VM相关组件  (xl、xenstore、vtpmd、tpm-xen、vtpm\_manager\_handle等组件) |
| PCR[10] | VM配置文件(VM Builder，xl、libxl以及.cfg、.img等组件) |
| PCR[11] | MiniOs 及vTPM实例域（.cfg,.img,tpm instance等组件） | 第四层：  vTPM |
| PCR[12] | VBIOS及其他虚拟BIOS配置信息(qemu-dm、qemu-xen、pc-bios等组件) | 第五层：  可信虚拟机部分 |
| PCR[13] | VOSLoader(虚拟机启动引导文件)，如Linux 系统的initrd和vmlinuz 文件。 |
| PCR[14] | VM启动的其他信息  (xen.h、start\_info、qemu-io、qemu-img等组件) |
| PCR[15] | VM中的应用程序 |

按照TVP-QT信任链顺序存储的信任链信息结果如图12 所示。只要程序或者文件不发生任何变化，即使反复执行或者查看，信任链中不会重复记录程序或者文件的哈希值，哈希值也不会发生变化｡而一旦程序或者文件内容发生变化，下次执行该程序或者打开该文件时，就不可避免的在信任链中留下痕迹，用户虚拟机使用者就可以据此判断平台状态是否可信｡

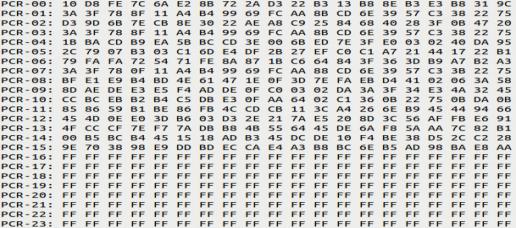


图12 信任链PCR信息

### **性能实验**

与已有的TVP信任链模型相比，TVP-QT信任链模型增加了可信衔接点TJP。TJP包含的组件vTPM Builder、vTPM-VM Builder 和VM Builder无论作为Dom0的内核组件还是作为Dom0的应用，均需要再独立度量，因此，无论是对底层m信任链的构建还是顶层vm信任链的构建均会带来额外的开销。对于底层m信任链的构建，TVP-QT信任链模型比已有的TVP信任链模型增加了对TJP的静态度量；对于顶层vm信任链的构建, TVP-QT信任链模型比已有的TVP信任链模型增加了对TJP的动态度量。

为此我们首先针对TVP-QT信任链构建过程中有关主机m的信任链构建进行性能测试和结果分析，并与传统的TVP架构（图1所示）进行对比；然后针对TVP-QT信任链构建过程中有关vm的信任链构建进行性能测试和结果分析。值得注意的是，与传统的TVP信任链相比，vm信任链的构建过程仅仅多了对TJP的动态度量。

本节性能测试的实验环境采用表1所描述的物理平台Dom0(Ubuntu LTS 14.04)和用户虚拟机DomU(Ubuntu LTS 14.04)，并且在Dom0和DomU分别安装一些常用软件来模拟云计算开发环境和云用户环境，比如Firefox[41]、WPS for Linux[42]、Wine[43]、Eclipse[44]等。下面本文分别针对在TVP-QT和传统TVP下m、vm的信任链构建实验，对性能方面进行对比和分析。

（1）信任链构建的性能分析

传统TVP信任链中主机m的信任链构建过程为：

CRTM→BIOS→OSLoader→VMM→Dom0 OS Kernel →app；

TVP-QT中主机m的信任链构建过程：

CRTM→BIOS→OSLoader→VMM→Dom0 OS Kernel →vTPM Builder →vTPM-VM Binding→VM Builder→other\_app

我们对以上两条信任链进行10次实验，并记录每次的完成时间。如图13所示。



图13 m信任链构建时间

由图13可知，虽然TVP-QT在主机m上比传统TVP多了TJP的静态度量，但是在时间上并没有太大的多余开销，对可信虚拟的运行的影响不大。所以，TJP的引入可以在保证可信虚拟平台m相关组件实现完整度量的情况下，不会给平台带来太多的开销。

（2） vm信任链构建的性能分析

传统TVP信任链中vm的信任链构建过程为:

INIT→VBIOS→VOSLoader→VMOS→APP

TVP-QT中主机vm的信任链构建过程：

(TJP)TPM\_Dynamic→vTPM→VBIOS→VOSLoader→VMOS

→APP

我们对以上两条信任链进行10次，并记录每次的完成时间。如图14所示。



图14 m信任链构建时间

由图14可知，TVP-QT相比传统TVP下对vm的信任链构建过程，也仅仅多了由TJP带来的额外开销，可以保证对vm可信度量后的正常启动。

综上对TVP-QT与TVP信任链构建过程的对比实验来看，带有可信衔接点TJP的可信虚拟平台TVP-QT能够保证在对整个平台带来足够小的开销的情况下实现对平台的可信度量，保证了虚拟化环境的安全可信。

## **本章小结**

信任链TVP-QT信任链的构建过程进行了详细的描述，通过仿真实验对TVP-QT及其信任链的有效性和性能等进行了测试，证明了该信任链的正确性和有效性。

# TVP-QT信任链形式化分析

## **基于扩展安全逻辑(LS2)的TVP-QT分析**

### **基本假定**

在对TVP-QT信任链属性进行形式化分析前，本文假定以下条件是成立的：

（1）TVP 中各个层次的系统镜像文件（包括主机m以及用户虚拟机层次上的各个用户虚拟机VM）的完整性未受破坏，并且各个用户虚拟机都预先植入所需要的可信度量和证明代理功能组件；（2）主机m支持动态加载动态度量根 DRTM技术，能够为TJP和vTPM提供动态的可信运行环境；（3）vTPM的平台身份密钥（Attestation Identity Key，AIK）已得到可信第三方的认证并颁发证书，这里不考虑其具体实现方案（参见vTPM[14]及 Trust Visor[38]等）；（4）远程验证方案基于 TCG 组织给出的完整性报告协议，且在远程挑战者 R 与本地 TVP 之间已经建立了安全信道[19]。

从2.2的分析可知，本文对TVP-QT 信任链的信任属性分析验证主要包括3 部分：

（1）m信任链构建的验证及该信任链的远程验证（含TJP）；

（2）TJP动态度量验证及远程验证；

（3）利用vTPM构建的vm信任链验证及远程证明；

### 主机m信任链的本地验证及远程证明

**5.1.2.1 本地程序执行**

根据2.2节对TVP中m信任属性TPm定义以及TPvRT中对TCTJP的定义，其信任链本地执行过程中涉及到的程序如图4所示。

*SRTM*(*m*) ≡ *b* = read *m.bios\_loc*

Extend *m.pcr.s*,*b*;

Jump *b*

*BIOS*(*m*) ≡ *o* = read *m.os\_loader\_loc*

Extend *m.pcr.s*,*o*;

Jump *o*

*OSLoader*(*m*) ≡ *v* = read *m.vmm\_loc*

Extend *m.pcr.s*,*v*;

Jump *v*

*VMM*(*m*) ≡ *d* = read *m.dom0\_Kernel\_loc*

Extend *m.pcr.s*,*d*;

Jump *d*

*Dom0 Kernel*(*m*)≡ *vb*= read *m.tjp\_loc*

Extend *t.pcr.s*,*t*;

Jump *vb*

*vTPM-Builder*(*m*) ≡ *vv*= read *m.vtpm-vm-binding\_loc*

Extend *m.pcr.s*,*vv*;

Jump *vv*

*vTPM-VM Binding*(*m*) ≡ *vmb* = read *m.vm-builder\_loc*

Extend *m.pcr.s*,*vm*;

Jump *vmb*

*VM-Builder*(*m*) ≡ o\_*app* = read *m.* o\_*app \_loc*

Extend *m.pcr.s*, o\_*app*;

Jump o\_*app*

*Other\_APP*(*m*) ≡ ...

TVP-QT中 m 信任链传递

程序执行流程：m首先从CRTM启动执行，它从主机内存地址*m.bios\_loc*中读取BIOS的代码*b*，将其扩展到一个PCR中（其中，*m.pcr.s*表示该主机在这里存储所有相关度量值，且该主机的度量值存储于静态度量的PCR中）,之后执行指令Jump *b*；然后CRTM将控制权传递给m的BIOS，它从主机内存地址*m.os\_loader\_loc* 中读取的OS\_Loader代码*o*，将其扩展到一个PCR中,之后执行指令Jump *o，*将控制权交给OSLoader；OSLoader继续按序从内存*m.vmm\_loc*读取VMM的代码*v*，将其扩展到*m.pcr.s*，然后转换控制权给VMM，VMM、Dom0 Kernel执行相似流程，直到可信衔接点TJP的加载。

5.1.2.2 本地可信属性描述

由上文描述的信任链传递所涉及的程序执行过程可知，体现主机m信任链的是主机进行可信度量后的PCR值，它与执行程序之间存在着唯一确定的映射关系。因此，基于定义2及上述映射关系，可将m的本地信任传递属性归纳为：如果可信度量后的PCR中度量值序列是正确的值，那么在该虚拟机上信任链所加载的程序顺序就是正确的。即m的本地信任传递属性就是要求所有相应启动程序如BIOS、OSLoader、VMM、Dom0 Kernel、vTPM Builder 、 vTPM-VM Binding、VM Builder等都能按确定的先后顺序加载。以LS2将这种顺序形式化表示为

MeasuredBootSRTM(m,*t*)=



 (Reset(*m*,*J*)@*tS*)(Jump(*J*,*BIOS*(*m*)) @*tb*)

(Jump(*J*,*OSLoader*(*m*))@*to*)(Jump(*J*,*VMM*(*m*))@*tv*)

(Jump(*J*,*Dom0\_Kernel*(*m*))@*td*)

(Jump(*J*, *vTPM-Builder*(*m*) )@ *tvb*)

(Jump(*J*, *vTPM-VM Binding*(*m*) )@ *tvv*)

(Jump(*J*, *VM-Builder*(*m*) )@ *tvvb*)

(Jump(*J*, *VM-Builder*(*m*) )@ *to\_app*)

(┐Reset(*m*)on(*tS*,*t*])  (┐Jump(*J*)on(*tS*,*tb*))

(┐Jump(*J*)on(*tB*,*to*)) (┐Jump(*J*)on(*to*,*tv*))

(┐Jump(*J*)on(*tv*,*td*))(┐Jump(*J*)on(*td*, *tvb*))

(┐Jump(*J*)on(*tvb*, *tvv*))(┐Jump(*J*)on(*tvv*, *tvvb*))

(┐Jump(*J*)on(*tvvb*, *to\_app*))

上述公式表示：如果TVP的m基于信任链构建了本地信任环境，则其启动过程一定是从BIOS跳转到OSLoader，从OSLoader到VMM，从VMM到Dom0\_Kernel，然后Dom0\_ Kernel到TJP，而在此期间不会有其他程序执行。这就需要证明上述程序启动序列与PCR值之间的一一映射关系。基于前文的假定前提，要证明的信任链本地信任属性如下。

**定理1** 如果m从CRTM启动运行，且与该m启动过程对应的PCR值为

*seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),*Dom0\_Kernel*(*m*), *vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))，

那么该m的本地信任链传递过程就是唯一的、正确的，即确定地从*BIOS*(m)到*OSLoader(*m)再*VMM*(m)、*Dom0 Kernel*(m)、*vTPM Builder*(m) 、 *vTPM-VM Binding*(m)、*VM Builde*(m)*r*。该信任属性形式化表示为

ProtectedSRTM(m)+

Mem(*m.pcr.s*,*seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),*Dom0\_Kernel*(*m*),*vTPMBuilder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))MeasuredBootSRTM(m,*t*)

**证明：** 本文按照以下步骤进行证明：

首先，由前提条件可知在时间点*t*，有

Mem(*m.pcr.s*,*seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),*Dom0\_Kernel*(*m*),*vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))

成立，反复利用PCR公理即可直接得到在该序列中的所有子序列一定在时间*t*之前就出现在*m.pcr.s*中，即：

*tS*,*t1*,*t2*,*t3*,*t4*, *t5*,*t6*,*J*.(*tSt1*<*t2*<*t3*<*t4 <t5* <*t6*<*t*)

(Mem(*m.pcr.s*, *seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),

*Dom0\_Kernel*(*m*),*vTPM Builder*(*m*),

*vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))*@t*)

(Mem(*m.pcr.s*, *seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),

*Dom0\_Kernel*(*m*), *vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*) *@t6*)

(Mem(*m.pcr.s*, *seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),

*Dom0\_Kernel*(*m*), *vTPM Builder*(*m*), *@t5*) (Mem(*m.pcr.s*, *seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),

*Dom0\_Kernel*(*m*))*@t4*)

(Mem(*m.pcr.s*,*seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*)))@*t3*)

(Mem(*m.pcr.s*,*seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*))@*t2*)

(Mem(*m.pcr.s*,*seq*(*BIOS*(*m*))@*t1*)Reset(m,*J*)@*tS*

(┐Reset(*m*)on(*tS*,*t*) (**1**)

接下对图4中信任链的执行过程进行说明，最先执行的操作是以CRTM为起点启动m，即Reset(m,*J*)，然后m执行第一个信任程序*BIOS*(m)。利用LS2规则，在某个时间*t*B，程序会跳转到*b*,且其他时间不会有程序跳转，内存位置（即PCR值）被该线程锁定，即有以下属性(2)成立。



(((Mem(*m.pcr.s*,*seq*(*BIOS*,*b*,*o*))@*t’*) (< *t’< t*))

((< *< t*) (Jump(*J*,*b*)@ )))

(IsLocked(*m.pcr.s*,*J*) @ ) **(2)**

类似地，接下来的信任程序：

*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),*Dom0\_Kernel*(*m*),*vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*)，

也利用LS2规则，在某个时间*to*、*tv*、*td*、*tvb*、*tvv*、*tvmb*、*to\_app*，程序会跳转到*o、v、d、vb、vv、vmb、o\_app、*,且其他时间不会有程序跳转，相应的内存位置（即PCR值）被该线程锁定，即有属性(3)、（4）、（5）、（6）、（7）、（8）、（9）成立，鉴于篇幅，这些属性略。

根据式（2）—（9）可知，如果前提条件满足，那么*m*上执行程序的顺序一定是从BIOS(m)到OSLoader(m)再到VMM(m)、Dom0 Kernel(m)、TJP(m)。





 (┐Reset(*m*,*I*)on (*tS*,*t*])  Reset(*m*,*J*)@ *tS*)

(Jump(*J*,*BIOS*(*m*)) @*tb*) (┐Jump(*J*,*BIOS*(*m*)) on(*tS*, *tb*))

(Jump(*J*,*OSLoader*(*m*))@*to*)

(┐Jump(*J*,*OSLoader*(*m*)) on(*tb*,*to*))

(Jump(*J*,*VMM*(*m*))@*tv*)

 (┐Jump(*J*,*VMM*(*m*)) on(*to*, *tv*))

(Jump(*J*,*Dom0\_Kernel*(*m*))@*td*)

 (┐Jump(*J*,*Dom0\_Kernel*(*m*)) on(*tv*, *td*))

(Jump(*J*, *vTPM-Builder*(*m*) @*tvb* )

 (┐Jump(*J*, *vTPM-Builder*(*m*) on(*td*, *tvb*))

(Jump(*J*, *vTPM-VM Binding*(*m*))@ *tvv*)

 (┐Jump(*J*, *vTPM-Builder*(*m*) on(*tvb*, *tvv*))

(Jump(*J*, *VM Binding*(*m*))@ *tvmb*)

(┐Jump(*J*, *VM Builder*(*m*) on(*tvv*, *tvmb*))

(Jump(*J*, *VM Binding*(*m*))@ *to\_app*)

(┐Jump(*J*, *VM Builder*(*m*) on(*tvmb*, *to\_app*)) **(10)**

定理1即得证。

虽然上述证明过程未显式地描述攻击者的存在，但已经蕴含着攻击场景。比如，在*BIOS*(*m*)之后跳转到*o*的过程中，由于*o*是从内存*m.osloader\_loc*读取的，而该位置可能在之前已被攻击者线程写入其他程序，但可信计算技术提供的度量扩展机制使得能够推理只有得到正确的内存值时才能继续运行下一个程序。后面的以此类推。

**5.1.2.3 信任链远程验证**

TVP-QT的m需要向外部挑战者证明自己所声称信任属性，即其信任链传递过程中所执行程序的确定序列，使外部挑战者相信它的确按上述信任链构建了可信执行环境，需要证明MeasuredBootSRTM(m,t)成立。

**a.远程验证程序执行**

首先，根据 TCG 远程证明协议规范及在虚拟化平台中的实现，给出m 信任传递的远程验证过程中涉及到的程序，如图5 所示。

*TPMSRTM*(*m*) ≡ *w =* read *m.pcr.s*;

*r =* sign(*PCR*(*s*),*w*),*AIK-1*(m);

send *r*

*Verifier*(*m*)≡ *sig =* recieve;

*v =* verify *sig*, *AIK*(*m*);

match *v* ,(*PCR*(*s*);

*seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),*Dom0\_Kernel*(*m*),*vTPM Builder*(*m*),*vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))

1. TVP-QT中m信任传递的远程验证程序

首先，m读取本地存储的PCR值，用自己的AIK签名（*AIK-1*(*m*)）并将其发送给挑战者。然后，挑战者验证该签名，并用预期的度量值序列与收到的值进行对比，如果PCR值是匹配的，则表明该m拥有所声称的可信属性，否则验证失败。在此过程中远程验证者与m应是不同实体，以保证该验证过程的有效性。

这些前提条件形式化表示为

SRTM = {*AIK*(*m*),Honest(*AIK*(*m*),{ TPM SRTM(*m*),TPM DRTM(*m*)} ) } (11)

**b.信任链属性的远程验证**

根据远程证明协议执行流程，给出以下信任传递属性的远程证明目标。

**定理 2**如果远程验证者确认m提供的度量值是唯一的、正确的，那么该m对应的PCR值一定是如下的确定序列*seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),*Dom0\_Kernel*(*m*),*vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))，因为根据定理1可知，该序列表明m的确执行了相应的信任链传递过程。

形式化表示为：

SRTM├ [Verifier(*m*)]*t.*(*t<te*)

(Mem(*m.pcr.s*, *seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),

*Dom0\_Kernel*(*m*),*vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*),

*VM Builder*(*m*))@*t*) (**12**)

SRTM，ProtectedSRTM(*m*)

├ [Verifier(*m*)]*t.*(*t<te*)

MeasureBootSRTM(*m*,*t*) (**13**)

这两个属性有递进关系，即如果属性(12)成立，则属性(13)可以利用定理1的结论直接证明。因此，下面对属性(12)进行证明。

**证明：**首先根据前提假设及[Verifier(*m*)]，利用公理*VER*可得到：

[Verifier(*m*)]*tf*,*e*,*I.*(*tf<te*)

= (*m*)Contain(*e*,*SIGAIK*(*m*)*-1*)

{|*PCR*(*s*), *seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),

*Dom0\_Kernel*(*m*),*vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*)) )|})(Sent(*I*,*e*)@ *tf*)

*l.*(Write(*I*,*l*,*e*)@ *tf*))

根据图5中的远程验证程序，建立并证明以下程序不变量：对于程序前缀*QIS*(CRTMSRTM(*m*))，有以下属性成立：

[*Q*](*l*,*e*,*t.*(*ttb*,*te*]) Write(*J*,*l*,*e*)@*t*)

(*t’*,*e’*.((*t’tb*,*te*])Send(*I*,*e’*)@*t’*)(*e*,*tR.*(*tR<t*’)

(Read(*I*,*m.pcr.s*,*e’’*) @*tR*)*e’*=*SIGAIK*(*m*)*-1*){|*PCR*(*s*),*e’’*|})

该属性表明在验证过程中如果本地没有写入内存的操作且发送了数据*e*'，则在之前的某时刻本地一定读取了值*e*"，且*e*'是一个签名值。利用推理规则SEQ和公理Act1证明上述不变量成立。利用诚实规则并进行简化后可得：

[Verifier(*m*)]*tR*,*e*,*I.*(*tR<te*)= (*m*) 

Contain(*e*,*SIGAIK*(*m*)*-1*){|*PCR*(*s*), *seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),

*VMM*(*m*), *Dom0\_Kernel*(*m*), *vTPM Builder*(*m*),

*vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))|})

(Read(*I*,*m.pcr.s*,*e’’*) @*tR*)*e*=*SIGAIK*(*vm*)*-1*){|*PCR*(*s*),*e’’*|}

分别利用等值公里Eq和Read公理，有

[Verifier(*m*)]*tR*,*e’’*,*I.*(*tR<te*)

Contain(*e*,*SIGAIK*(*m*)*|-1*{|*SIGAIK*(*m*)*|-1*{|*PCR*(*s*),*e’’|*},

*seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*), *Dom0\_Kernel*(*m*),

*vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*),

*VM Builder*(*m*)))|})(Mem(*m.pcr.s*,*e’’*)@t*R*) (**14**)

此时需要判定*e’’*的值，根据上述推理过程可知有两种可能：

(*e’’= seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),

*Dom0\_Kernel*(*m*),*vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))) Contain(*e*,*SIGAIK*(*m*)*-1*){|*PCR*(*s*),

*seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),*Dom0\_Kernel*(*m*), *vTPM Builder*(*m*), *vTPM-VM Binding*(*m*),

*VM Builder*(*m*))|})  **(15)**

根据公理PCRC：

├(Mem(*m.pcr.s*,*e’’*)@*t*) Contains(*e*,*SIGK*{|*e’*|})

以及Mem(*m.pcr.s*,*e’’*)存在的事实，可知式(14)中第2种可能不成立，故只有

*e’’= seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),

*Dom0\_Kernel*(*m*), *vTPM Builder*(*m*),

*vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))成立。

利用等值公理Eq对式(14)进行变换可得

[Verifier(*m*)]*tR*,*.*(*tR<te*)

(Mem(*m.pcr.s*, *seq*(*BIOS*(*m*),*OSLoader*(*m*),*VMM*(*m*),

*Dom0\_ Kernel*(*m*), *vTPM Builder*(*m*),

*vTPM-VM Binding*(*m*), *VM Builder*(*m*))@tR)

即定理2属性式(12)得证。利用属性式(12)结论及定义1，可直接证明属性式(13)成立。

根据上述证明可知，在TVP-QT信任链构建过程中，能够有条件地保持其信任属性，即构建信任链所需要执行的不同程序在跳转过程中，不会被其他恶意代码所控制或插入，从而不存在信任缺失的情况，且这种信任属性能够向远程验证者提供证明。

5.1.3 **可信衔接点TJP的本地验证及远程证明**

5.1.3.1 本地程序执行

根据3.2节对TVP-QT中TJP信任属性TPTJP定义以及TPvRT中对TCTJP的定义，其信任链本地执行过程中涉及到的程序如图6所示。

*LatelaunchDTRM*(*vTPM-Builder*)≡*vtb*=read *m.vTPM-Builder\_loc*;

Extend *m.dpcr.d*,*m*;

Jump *vtb*

...

*vTPM-Builder*(*TJP*) ≡ *vvb* = read *m.vTPM-VM-Binding\_loc;*

Extend *m.dpcr.d*,*vvb*;

Jump *vvb*

*vTPM-VM Binding*(*TJP*) ≡ *vvmb* = read *m.VM-Builder\_loc*

Extend *m.dpcr.d*,*vvmb*;

Jump *vvmb*

*VM-Builder*(*TJP*) ≡ *vtpmb*= read *m.vTPM\_loc*

Extend *m.dpcr.d*,*vtpmB*;

Jump *vtpmb*

*vTPM*(*m*) ≡ ...

1. TVP-QT中 TJP 信任链传递

程序执行流程：首先确保TJP的vTPM-Builder能正常加载。然后利用DRTM度量TJP的三个组件vTPM Builder、vTPM-VM Binding、VM Builder，从主机内存地址中读取vTPM Builder的代码，将其扩展到一个PCR中（其中，*m.pcr.d*表示TJP的度量值存储与动态度量的PCR中）；之后执行命令Jump *vtb*将控制权交给vTPM Builder，按照上面的过程依次度量vTPM-VM Binding、VM Builder。

在此过程中，对TJP的动态度量必须在m启动之后且创建vm之前，否则会导致TJP无法按顺序正确度量。将其表示为

Honest(TPMSRTM (*m*)TJPDRTM(*m*)

TJPDRTM(*m*)vTPMSRTM/DRTM (vm))。

此外，TVP在启动m时，相应的线程K对必须能够对当前m对应的PCR值有锁控制，这种控制对潜在的攻击者也成立，表示为

ProtectedSRTM(*m*)=*t*,*K.*(Reset(m,*K*)@*t*)(IsLocked((*m.pcr.s*,*m.pcr.d*),*K*)@)*t*

由于TJP 的vTPM Builder被抽象为一个单独的应用程序（无论其实现形式是独立的轻量级可信执行环境或仅是提供可信功能的应用进程），利用Latelaunch(vTPM Builder)动态加载机制确保其可信执行，即*K*DRTM成立[27]。

5.1.3.2 本地可信属性描述

基于定义2及TJP度量后的PCR和其中的每个组件存在的唯一性、确定性映射关系，可将TJP的本地信任传递属性归纳为：如果最终的PCR中度量值序列是正确的值，那么TJP信任链所加载的程序顺序就是正确的。即TJP的本地信任传递属性就是要求所有相应启动程序如vTPM Builder、vTPM-VM Binding、VM Builder等都能按确定的先后顺序加载。以LS2将这种顺序形式化表示为

MeasuredBootDRTM(TJP,*t*)=



(Jump(*K*,*vTPM Builder*(*TJP*)))@*tvtb*)

(Jump(*K*,*vTPM-VM Binding*(*TJP*))@*tvvb*)

(Jump(*K*,*VM Builder*(*TJP*))@*tvvmb*)

(Jump(*K*,*vTPM*(*TJP*))@*tvtpmb*)

(┐Reset(*m*)on(*tvtb*,*t*])(┐Jump(*K*)on(*tvtb*,*tvvb*))

(┐Jump(*K*)on(*tvvb*,*tvvmb*))(┐Jump(*K*)on(*tvvmb*,*tvtpmb*))

上述公式表示：如果TVP基于信任链构建TJP信任环境，则其启动过程一定是从vTPM Builder跳转到vTPM-VM Binding，然后到VM Builder，而在此期间不会有其他程序执行。这就需要证明上述程序启动序列与PCR值之间的一一映射关系。基于前文的假定前提，要证明的信任链本地信任属性如下。

**定理3** 如果TJP加载成功，且与该TJP加载过程对应的PCR值为*seq*(*vTPM Builder*(*TJP*),*vTPM-VM Binding*(*TJP*),*VM Builder*(*TJP*))，那么该TJP的本地信任链传递过程就是唯一的、正确的，即确定地从vTPM Builder(*TJP*)到vTPM-VM Binding(*TJP*)再到VM Builder(*TJP*)。该信任属性形式化表示为

ProtectedDRTM(TJP)+

Mem(*m.dpcr.d*,*seq*(*vTPM Builder*(*TJP*),

*vTPM-VM Binding*(*TJP*)),*VM Builder*(*TJP*))

MeasuredBootDRTM(TJP,*t*)

证明过程类似m的信任链本地可信属性的证明，在此不再叙述。

5.1.3.3 信任链远程验证

TVP-QT的TJP 需要向外部挑战者证明自己所声称的信任属性，即其信任链传递过程中所执行程序的确定序列，使外部挑战者相信它的确按上述信任链构建了可信执行环境，需要证明MeasuredBootDRTM(TJP,*t*)成立。

**a.远程验证程序执行**

首先，根据 TCG 远程证明协议规范及在虚拟化平台中的实现，给出TJP 信任传递的远程验证过程中涉及到的程序，如图7 所示。

*TPMDRTM*(*TJP*) ≡ *w =* read *m.pcr.d*;

*r =* sign(*PCR*(*s*),*w*),*AIK-1*(*m*);

send *r*

*Verifier*(*TJP*)≡ *sig =* recieve;

*v =* verify *sig*, *AIK*(*m*);

match *v* ,(*PCR*(*s*),

*seq*(*vTPM Builder*(*TJP*),*vTPM-VM Binding*(*TJP*),*VM Builder*(*TJP*))

1. TVP-QT中m信任传递的远程验证程序
2. The remote authentication of TJP’s trust chain

首先，m读取本地TJP的PCR值，用AIK签名（*AIK-1*(*m*)）并将其发送给挑战者。然后，挑战者验证该签名，并用预期的度量值序列与收到的值进行对比，如果匹配，则表明该主机m的TJP拥有所声称的可信属性，否则验证失败。在此过程中远程验证者与TJP所属的主机m应是不同实体，以保证该验证过程的有效性。

这些前提条件形式化表示为

DRTM = {Honest(*AIK*(m))),*AIK*(*m*)}

**b.信任链属性的远程验证**

根据远程证明协议执行流程，给出以下信任传递属性的远程证明目标。

**定理 4**如果远程验证者确认TJP提供的度量值是唯一的、正确的，那么该TJP对应的PCR值一定是如下的确定序列*seq*(*vTPM Builder*(*TJP*),*vTPM-VM Binding*(*TJP*),*VM Builder*(*TJP*))，因为根据定理3可知，该序列表明该虚拟机的确执行了相应的信任链传递过程。

形式化表示为：

DRTM├ [Verifier(*m*)]*t.*(*t<te*)

(Mem(*m.pcr.d*,*seq*(*vTPM Builder*(*TJP*),

*vTPM-VMBinding*(*TJP*),*VM Builder*(*TJP*))@*t*) (**16**)

DRTM，ProtectedSRTM(*m*)

├[Verifier(*m*)]*t.*(*t<tE*)

MeasureBootDRTM(*m*,*t*) (**17**)

证明过程类似m的信任链远程验证的证明，在此不再叙述。

### **虚拟机vm的本地验证及远程证明**

5.1.3.1 本地程序执行

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

5.1.3.2 本地可信属性描述

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

5.1.3.3 信任链远程验证

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

1. 远程验证程序执行

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

1. 任链属性的远程验证

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

## **基于扩展无干扰理论的TVP-QT分析**

### **扩展无干扰理论基本假定及定义**

遵从Rushby等人的描述，本文以自动机（或叫状态机）的形式，并在安全域、动作等对无干扰进行扩充，在动作主体、动作主体对安全域和系统状态的影响扩展到无干扰理论中，给出无干扰的基本定义如下。

**定义1.** 系统M由如下要素构成：

1. 一个包含唯一初始状态的状态集。约定使用等表示系统状态；
2. 一个由系统中所有原子动作组成的动作集，约定用等表示原子动作；
3. 一个由系统中所有发出原子动作的动作主体集，每一个主体可能发出不同的动作，相同的动作也可能由不同的主体发出。即每一个属于中的动作都有一个包含于中的主体集。即动作的主体集。
4. 一个由系统中所有行为构成的行为集。其中，行为表达为原子动作序列的形式，约定用希腊字母等表示行为。一个行为的示例是，其中是连接符；
5. 一个输出集，其中包含了使用动作进行观察时所看到的结果；
6. 每一个原子动作以及原子动作的主体都有自身所属的并且不可再分的Min安全域，这些安全域构成的集合称为Min安全域集；安全域中的主体向系统发出操作动作与系统进行交互，并且能够观察到相应的结果。安全域的划分可以限制系统中的信息流动。并且根据云计算环境运行机制，安全域集的某一子集也可能单独成为运行的一个组合安全域，这些由子集组成的组合安全域称为，且中任意两个元素可能存在交集。即对于，有。且对应与系统状态，域也有相应的状态，用表示域状态集合，约定使用分别表示安全域的状态在系统状态为本安全域状态，显然有

。

1. 安全策略和。安全域集之间可以有信息流动，信息是否能够在特定域间流动由安全策略和决定，和分别称为干扰和无干扰关系，两者互为补集；
2. 动作主体到动作的映射函数：。返回一个特点动作所属的动作主体；
3. 安全域到动作的映射函数：。返回一个特定动作所属的Min安全域，并且必然，使得。
4. 单步系统状态函数：。.单步函数描述的是系从前一个状态，由某一安全域某一动作主体执行某个动作之后，应该到达的后一个状态；在系统存在安全域中的主体，执行动作之后，对系统的改变为。同理，动作对动作所属安全域的改变单步域状态函数为，在安全域在下的主体，执行动作之后，对安全域改变为。

且单步状态函数满足以下条件：

。

1. 行为结果函数：。行为结果函数给出了：在状态使用特定的动作所观察到的行为执行结果。
2. 行为执行函数：。如果用表示空动作序列，则可以表示为右递归的形式：

对于系统状态：



对于安全域状态：

。

需要强调的是，无干扰模型将输入定义为行为，也就是原子动作的连接序列。本文遵从原有的无干扰理论，对系统进行描述。

**定义2** .系统视图。

系统视图对应于实际机器M，其关注于存储单元(内外存单元、芯片存储单元等)及其取值，以及可观察存储单元、可修改存储单元等内涵。

1. 存储单元集。机器的每一个存储单元都有一个名字。所有存储单元名字的集合构成存储单元集，又叫做名字集。
2. 系统视图值集。每一个存储单元在特定的状态都会有一个特定的值。具体的取值可以由下面的内容函数计算。所有取值的集合构成值集。
3. 系统视图内容函数。

**定义3** .域视图。

域视图对应于M中的安全域，是M视图的子集。

对应于系统状态等相关内容函数，域视图有以下表示：

1. 域视图值集。安全域中每一个存储单元在特定的状态都会有一个特定的值。具体的取值可以由下面的域视图内容函数计算。所有取值的集合构成值集。
2. 域视图内容函数。
3. 域视图观察函数和域视图修改函数。观察函数和修改函数分别给出了特定的安全域所能观察和修改的存储单元的集合，其中是幂集计算。

**定义4** .主体视图。

1. 在整个系统M中，域中有很多可以发出动作的主体，即

。

亦有。

仅次于安全域的单位为动作主体，动作主体对应系统中的存储单元在域不同状态下，由动作发出后，其存储单元也会改变。

主体视图值集。动作主体每一个存储单元在特定的状态下都会有一个特定的值，其中有。具体的取值可以由下面的主体视图内容函数计算。

1. 主体视图内容函数。
2. 主体视图观察函数和主体视图函数。不同的主体能观察和修改的存储单元的集合不同。

**定义5.**关系称为是等价关系，当且仅当同时满足输出一致性和（弱）单步一致性。

1. 输出一致性：。

在系统视图上：。

并且由可得域视图的输出一致性：

。

1. （弱）单步一致性：

对于传递安全策略，需满足单步一致性：

。

对于非传递安全策略，需满足弱单步一致性：

。

与单步一致性相比，弱单步一致性增加了条件，这个条件很重要。这是因为：弱单步一致性对应的是非传递无干扰，因此其除了要考虑直接干扰关系之外，还要考虑间接干扰关系上的“单步一致性”。注意：本文中遵从Rushby的符号表达，约定使用表达蕴含关系。

**定义6.**间接干扰关系。

对于非传递安全策略而言，安全域虽然不能直接干扰安全域（因为），但是，仍然可以间接对进行干扰(因为)。若将定义1当中的干扰关系称作是“直接干扰关系”，则可以定义“间接干扰关系”如下:



**定义7.**干扰源集。

干扰源集的递归定义如下:

，且



，且。其中，。

干扰源集的含义是:抽取所有对安全域有直接或间接干扰关系的安全域形成集合。

**定义8.**弱预期函数。

，且

。

其中，，

。

弱预期函数的含义是，“将所有对安全域有直接或间接的干扰关系的动作保留，并将除此以外的所有动作删除”，从而得到在非传递无干扰安全策略控制下的预期行为。 **定义9.**域集等价关系:。

并且Rushby定义了系统满足非传递性无干扰策略的判定定理。

**定理1 .**系统满足非传递性无干扰策略的判定定理。

设M 是一个视图隔离的系统，有一个具有非传递性的～>策略，并且M满足：输出一致性、弱单步一致性和局部干扰性，则M 满足非传递性无干扰策略。

### **TVP-QT信任链传递形式化描述**

由可信的定义可以看出，可信的核心内容在于组件行为的可预测性。组件行为各有不同：对应用程序来说，它的行为包括输出屏幕信息、显示图片、发出声音、创建网络连接等等；对内核来说，它的行为包括产生进程、管理内存、访问控制等等。这些不同的行为都符合有限状态自动机模型的抽象描述：一个状态确定的系统，其行为是可以预测的，即一个固定的输入队列可以有一个固定的输出队列，也就是这些行为都可以通过信息系统的状态和输出来表现。而且，从组件外部来看，它们只能通过输出来表现。

因此根据可信的定义，一个初始状态确定、输入确定的有限状态自动机系统是一个可信系统。但在现实系统中，组件的状态除了取决于自身（通常是代码、堆栈、数据），还受其所处环境的影响（包括硬件平台、操作系统、系统中其它的组件的影响），也就是说组件不是一个状态孤立的有限状态自动机，而是一个部分状态受其它关联组件控制的状态机。系统是否可信由其组件和组件之间的交互所决定。这里的组件可以是一个硬件模块、软件模块、应用程序等。组件的可信性可以由图-的模型表示，模型包括4个元素：组件、输入、输出和组件间的干扰。组件运行是否可信，用组件输出是否符合预期来表示，因此一个组件运行可信取决于3个因素：

（1）完整性因素。即组件本身没有被篡改过；

（2）输入因素。组件的输入在允许范围内；

（3）干扰因素。其它组件对其状态没有干扰。



图1 组件间干扰造成运行不符合预期示意

可见：如果组件本身没有被篡改，并且组件间不存在干扰，则组件的输出符合预期，系统中组件的运行是可信的。所以，如果要使信任链传递有效，必须消除组件之间的干扰。

本文基于扩展后的无干扰理论，对TVP-QT信任链模型进行形式化描述。由于扩展后的无干扰理论从系统主图、域视图、主体行为视图由一个整体系统向系统内的主体进行细分，本文针对TVP-QT信任链传递模型，从以下方面对信任链进行形式化描述。

**定义12：**信任关系可以用以下二元关系表示：（针对于安全域级），（针对于组合安全域级），（针对于动作主体级）。，若，则表示域对域进行了可信度量，并且度量成功，域对域是信任的，然后进行控制权的转移。

首先，按照Min安全域的信任传递方式，可以表示以下式子：



其中表示为可信虚拟平台的可信度量根：即图2中TPM下的CRTM。

按照组合安全域的信任链传递方式，可以表示为以下公式：



基于可信计算技术的装载前度量技术实现的可信链可以这样形式化地描述：

；

表示如果由安全域通过摘要运算获得的摘要值与预期值相等,则安全域信任组件,信任关系将由传递至系统控制权也转移到其中digest(A,B)表示安全域A对安全域B进行摘要运算的结果，expect(A)表示组件A的完整性预期值，表示控制权从A转移到B。

同理对应组合域有：

。

### **扩展无干扰信任传递判定定理**

单纯的通过完整性验证实现的信任链传递是否有效无法进行验证。只有当系统具有特定的安全机制，满足一定的安全策略，组成系统的各安全域之间的信息流动受到一定安全策略限制，使得组件的运行不受干扰，这时，用完整性度量方法所建立的信任链才是有效的。非传递无干扰关系描述的是一种隔离性要求比较严格的通道控制安全策略，具有非传递无干扰关系的系统组件之间只有直接干扰关系，不存在间接造成的干扰关系。信任链传递模型关键之处是验证系统中是否满足非传递无干扰关系，但从非传递无干扰关系的定义出发很难进行验证，本文给出无干扰信任传递判定定理，用于判定可观测的系统状态和输出在满足什么条件时，信任链的建立和传递才是有效的。

下面本文分别从系统、安全域（和）、动作主体三个角度对本文提出的信任链模型应该满足的安全策略进行描述和分析验证。其中，从系统角度描述系统符合的安全策略，则需要对安全域的输入和系统状态的论述。同理，从安全域角度描述安全策略，则需要对动作主体的输入和对系统状态的进行论述。

**定理2** TVP-QT系统满足非传递无干扰关系的判定定理。

1. 系统的域满足输出一致性。即一个内部操作动作造成的输出影响只依赖于发出动作域的系统视图。且满足一下条件：



1. 相对于（1），系统的动作主体满足输出一致性。即一个安全域内的操作动作造成的输出影响只依赖于发出动作动作主体的系统视图。

；



1. 系统中发生的一个动作造成的对系统状态影响只与发出该动作的域的上一状态系统视图相关联。

；



1. 相对于（3），系统中发生的一个动作造成的对安全域状态影响只与发出该动作的动作主体的上一状态系统视图相关联。

；

1. 系统中，如果一个动作改变了其动作主体的值，则发出该动作的主体一定可以写、访问该主体的系统视图，并且可以写、访问该动作所在的域的系统状态。

；



1. 系统内对系统内的系统状态的操作有以下关系。



1. 系统内若发出某一动作，则该动作的动作主体，所属域唯一确定的。

，在系统状态，必然存在，，可唯一确定。

证明：

根据无干扰给出的定理1，系统需要满足输出一致性，单步一致性，局部干扰性即可。

（1）证明输出一致性：

（2）证明单步一致性：

需要证明：

①

②

式②是在域状态下的单步一致性，是在式①动作主体在域状态的延伸，本文在此只证明式①。

，存在下式：



若，由定理2条件（2）可得：

；

若，由定理2条件（2）可得：

，

其他情况下：；

又由也可得



（2）证明单步一致性：

即证明：

亦可从其逆否命题证明：

，。

由定理2条件（3）可得

，

由定理2，可得成立。

（3）对动作确定性的证明。

上述给出了一个计算机系统满足非传递性无干扰关系的形式化规范，也给出了一种判定可信计算平台信任链传递关系的有效方法。

### **基于扩展无干扰的TVP-QT验证**

我们基于开源的虚拟机监视器( VMM) 系统Xen，结合本文第三节介绍的TVP-QT平台，利用虚拟隔离实现了一个满足非传递无干扰的系统。它将应用完全隔离，各应用之间不能直接共享信息，所有隔离域之间的信息交换均通过虚拟机监视器进行。并在此平台下，验证了TVP-QT信任链是符合非传递无干扰判定定理。

（http://wangzan18.blog.51cto.com/8021085/1727106备用）

如图所示，从TVP-QT第一层到系统最上层存在着很多不同的组合安全域，比如TPM域、VMM域等，并且针对系统中的可信衔接点CJP的不同组件是存在于不同的组合安全域中。由CJP存在域不同的安全域中可知本文对安全域和组合安全域的划分是正确的。并且CJP中的某一组件若发出动作，可能存在与Dom0域也有可能存在vTPM Manager域中。并且Dom0中的组件主体发出的某一动作可能会与信任链信息流传递时与CJP中发出的某一动作相同，但是在对信任链是无干扰的，验证了在系统上对动作发出主体的定义的有效性。

由于TVP-QT系统之上可以并行运行虚拟机，根据信息流的不同情况，本文对实际系统的无干扰验证分为两种情况进行验证。

**情况1：存在一个用户虚拟机**

在此种情况下虚拟机运行在VMM之上，VMM系统上的设备驱动模型由运行于虚拟机上的前端驱动和运行于VMM之上的后端驱动组成，实现对硬件功能的使用。该用户虚拟机在运行过程中产生的信息流可以从图中的顺序进行传递。若使该虚拟机信任链有效，必须确保系统中存在非预期的干扰。

依据定理2，该系统中的I/O设备驱动程序满足如下要求：

1. 由输出一致性的定义可知，该虚拟机使用的虚拟资源可以由VMM进行分配，并且不存在其他虚拟机无干扰的动作存在。
2. 由局部干扰性定义可知，VMM系统中，虚拟I/O设备除其所在的虚拟机外其它虚拟机不能改变它的运行状态，I/O设备驱动与虚拟设备间所传输的数据对其它虚拟机是不可见和不可修改的。该VMM系统的隔离机制确保虚拟机必须采用虚拟设备接口访问后端驱动程序。
3. 由弱单步一致性可知，该虚拟机在运行过程中的动作只会对此系统进行状态的改变。

**情况2：存在多个用户虚拟机**

该情况下，在存在一个用户虚拟机之上在运行多个虚拟机，多个虚拟机需要共享设备资源，仅仅对在情况1下增加了虚拟机之间的信息流的无干扰情况。因此本文对多个虚拟机在系统中共享资源的同时进行无干扰的验证。

如图为多个用户虚拟机IO操作示意图：



图 多个用户虚拟机IO操作示意图

（1）由输出一致性的定义可知，VMM维护的虚拟资源必须具有其属于哪个虚拟机的属性标识。可以保证系统中的输出信息可以定位到某一个虚拟机，此虚拟机的不同状态下产生的操作不干扰其他虚拟机的运行。

（2）由局部干扰性定义可知，VMM系统中每个虚拟机能够访问的I/O寄存器被限制，能够禁止未授权的访问。

（3）由弱单步一致性定义可知，对于若干虚拟机共享的客体对象，VMM系统必须具有同步保护机制以防止不同虚拟机对该资源的竞争。

该系统依据非传递无干扰策略模型对传统VMM的虚拟I/O设备体系进行了改造，只要根据应用程序需求，合理划分安全域，各应用安全域的运行不受其它应用程序干扰，依据本文给出的TVP-QT信任传递模型，经过完整性验证，系统运行能够达到可信目标。

## **本章小结**

文首先建立一个具有瀑布特征的可信云环境信任链模型，然后按照云计算环境运行特征，对原有无干扰理论中的安全域、动作等定义进行扩充，并将动作主体和动作对安全域以及系统状态的影响等扩展到无干扰理论中；最后应用此扩展的无干扰理论来分析可信云环境信任链传递模型，用形式化的方法证明当符合非传递无干扰安全策略时，云环境安全域之间的信息流受到安全策略限制，隔离了域之间的干扰，满足此条件时用完整性度量方法所建立的云环境信任链才是可信的、有效的。最后本文基于Xen系统实现了信任链模型，并利用无干扰理论对该信任链模型进行了分析和验证，证明了扩展后的无干扰理论验证信任链模型的有效性。

# 总结与展望

## **工作总结**

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

## **研究展望**

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

# 参考文献

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

# 致谢

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

# 在校期间的科研成果

××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××××

1. [] yyy [↑](#endnote-ref-0)
2. [] ；；； [↑](#endnote-ref-1)
3. [] ooo [↑](#endnote-ref-2)