

Ciberseguridad en Robots y Sistemas Autónomos

Dr. D. Vicente Matellán Olivera
Universidad de León

Robótica y sistemas no tripulados para aplicaciones de seguridad
Madrid, 2 de Diciembre de 2016

Ciberseguridad en Sistemas Autónomos



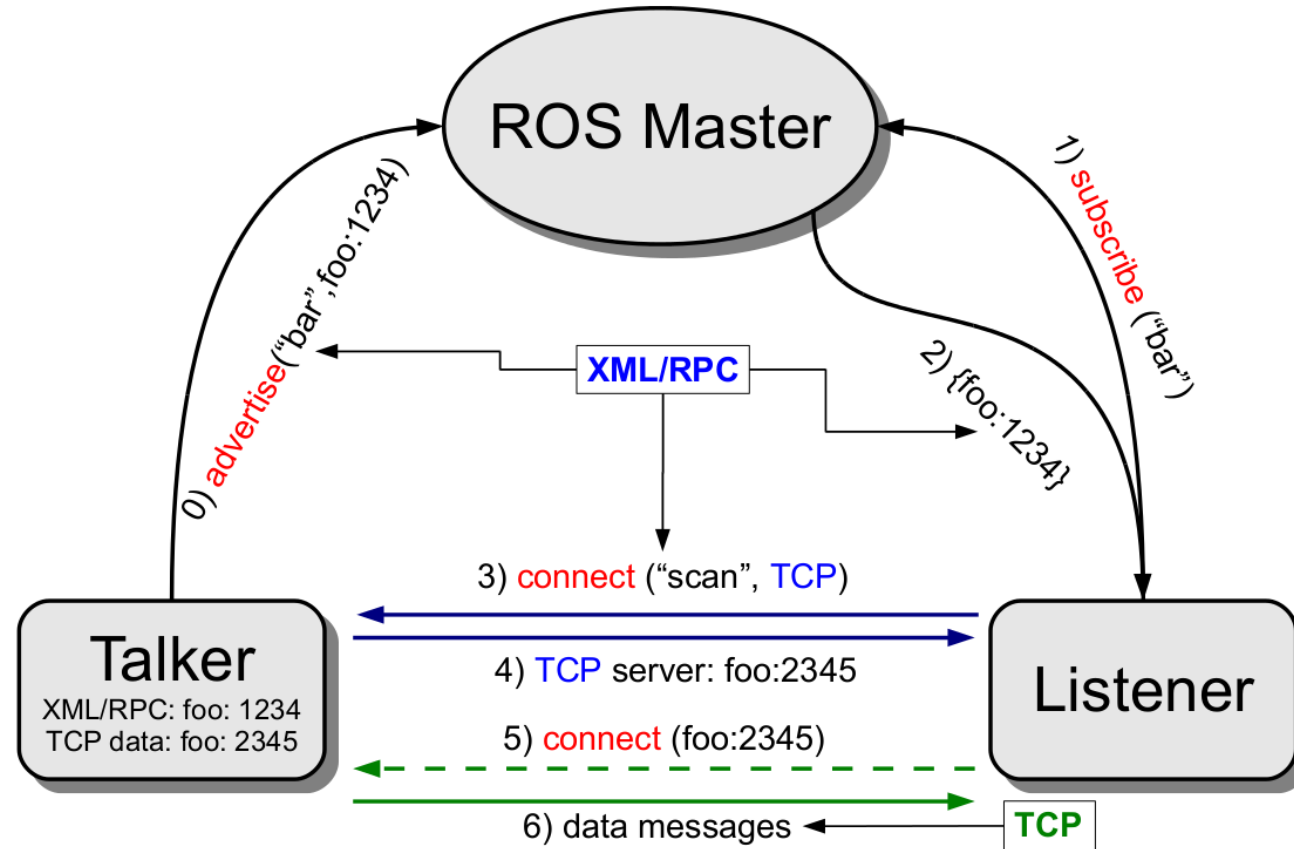
Líneas de trabajo ULE

- Bastionado de *middlewares* (ROS, YARP, etc.)
- Caracterización de sistemas y componentes (RTLS, Sensores)
- Desarrollo de metodologías y guías de buenas prácticas



INSTITUTO NACIONAL DE CIBERSEGURIDAD

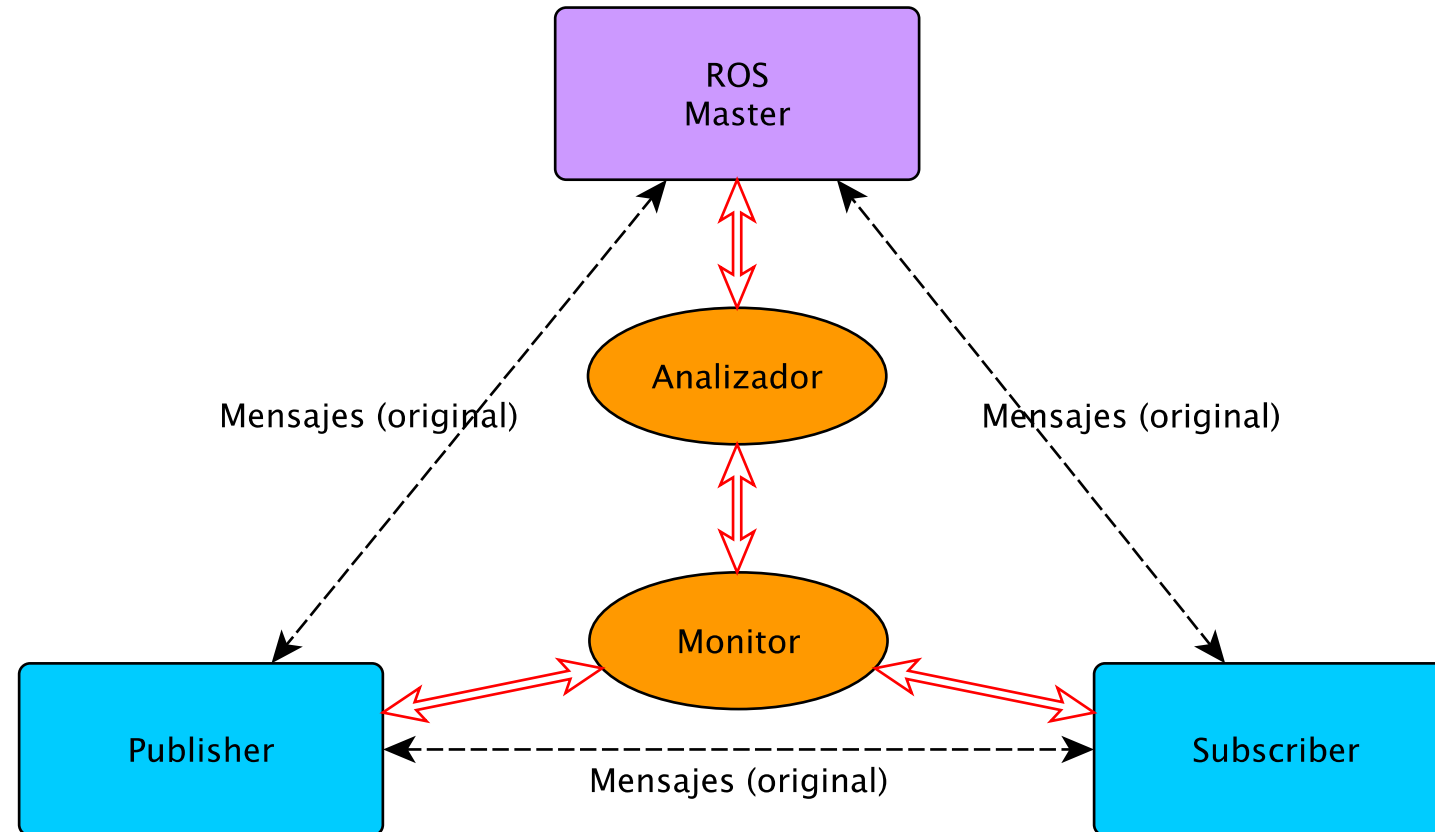
Ejemplo1: Bastionado de ROS¹



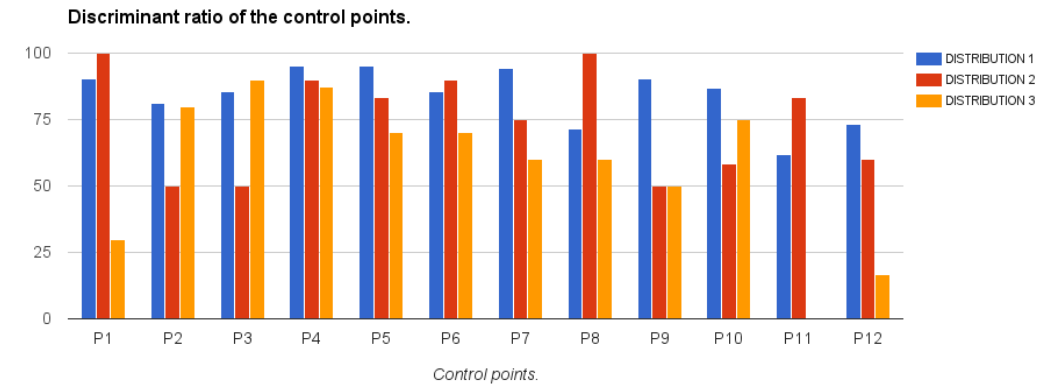
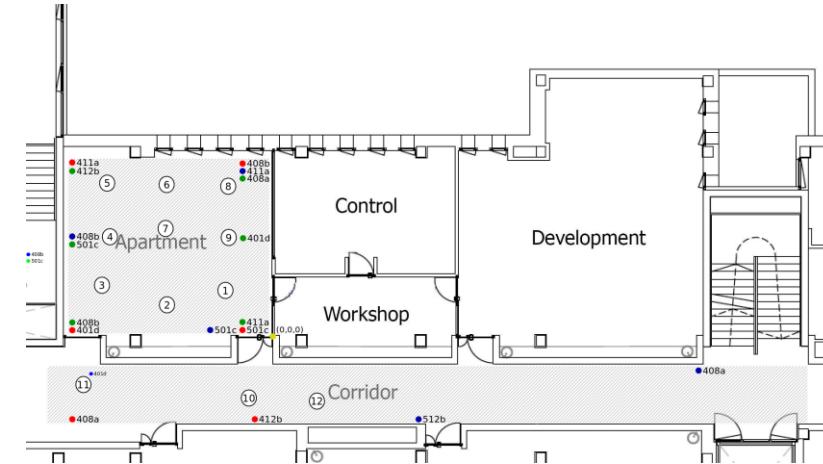
Vicente Matellán, Universidad de León

Robótica y sistemas no tripulados para aplicaciones de seguridad
Madrid, 2 de Diciembre de 2016

Reglas semánticas para *safety* y *security*



Ejemplo 2: ataques en Sistemas RTLS



Ciberseguridad en Robots y Sistemas Autónomos

Dr. D. Vicente Matellán Olivera
Universidad de León

Robótica y sistemas no tripulados para aplicaciones de seguridad
Madrid, 2 de Diciembre de 2016