

Maschinensicherheit durch zuverlässige Echtzeitsysteme

Max Walter, Jan. 2025



Digital transformation has the potential to drive progress and growth and reduce resource consumption in all countries

Industry



Up to **50% material savings** can be realized using digital twins and innovative production technologies such as additive manufacturing.

Infrastructure



Buildings are currently responsible for **39% of global energy related carbon emissions**. Data analytics and automated building management can unlock large saving potentials.

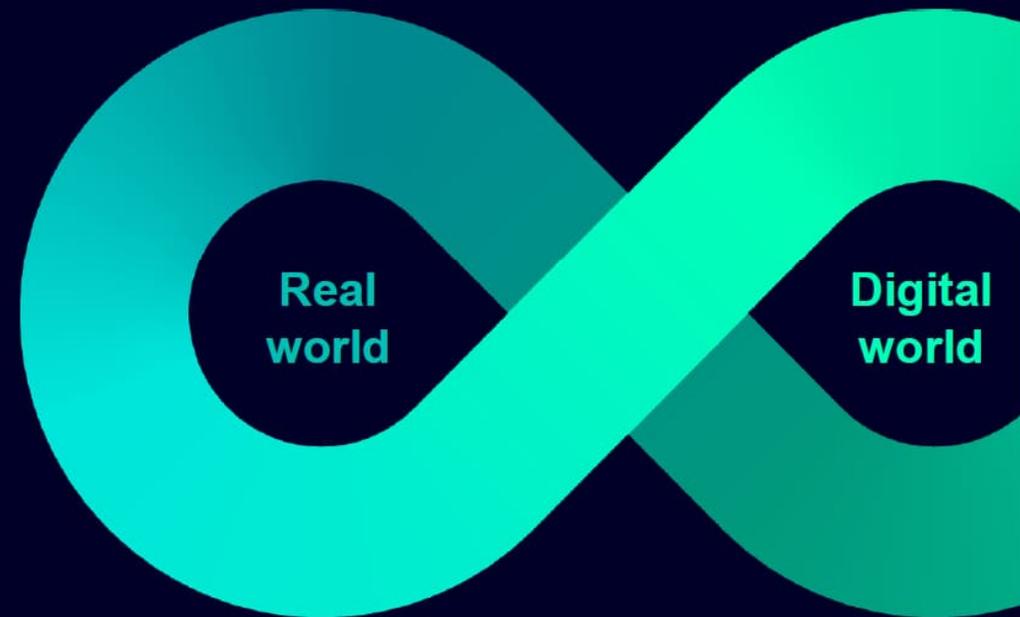
Mobility



Up to **30% higher network capacity** can be achieved through automatic train operation and by optimizing train flows and rail operations.

By combining the real and the digital worlds, Siemens empowers customers to accelerate their digital and sustainability transformation

 Glass Production	 Pharmaceutical Industry	 Campus	 Tire Industry	 Mining Industry	 Cement	 Transportation and Logistics
 Panel Building	 Wind Energy	 Pulp and Paper	 Life Science	 Healthcare	 Oil and Gas Industry	 Automotive Manufacturing
 Airports	 Electronics Industry	 Semi-conductors	 Data Centers	 Machinery and Plant Production	 Food and Beverage	 Water and Wastewater Industry
 Chemical Industry	 Municipalities and DSOs	 Cranes	 Intralogistics	 Aerospace	 Battery Manufacturing	



Our digital portfolio

Top 10

Siemens is one of the top 10 software companies¹

€6.5 bn

digital revenue¹ with 10% CAGR until FY 2025



Data analytics



AI and IoT



Simulation tools

>1,000

digital offerings on Siemens Xcelerator Marketplace²

€14 bn

invested in digital companies since 2007¹



New business models



Secure connectivity

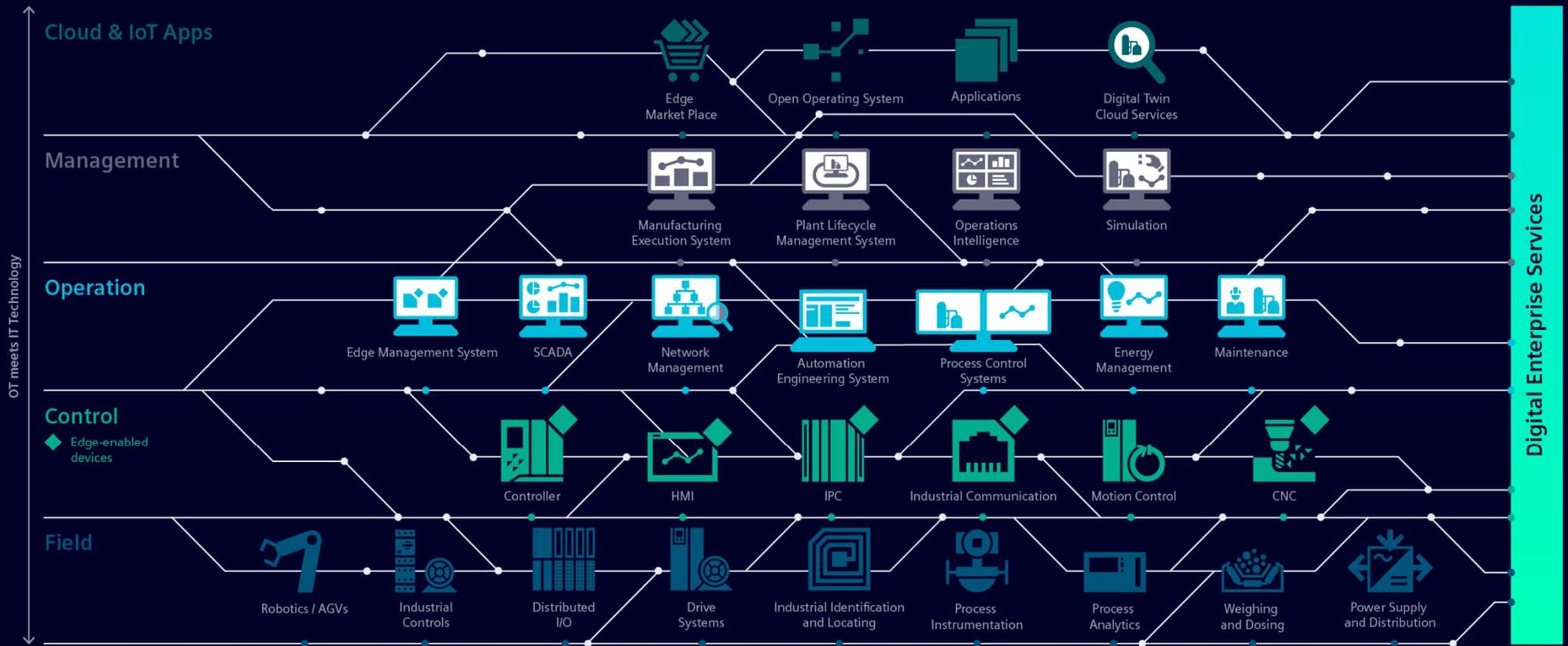


Cyber-security

¹ As of September 30, 2022

² Includes offerings by Siemens Xcelerator Marketplace sellers as well as Siemens offerings, as of October 31, 2024

Automatisierung - Produktportfolio



Industriesteuerungen



S7-1200 G2



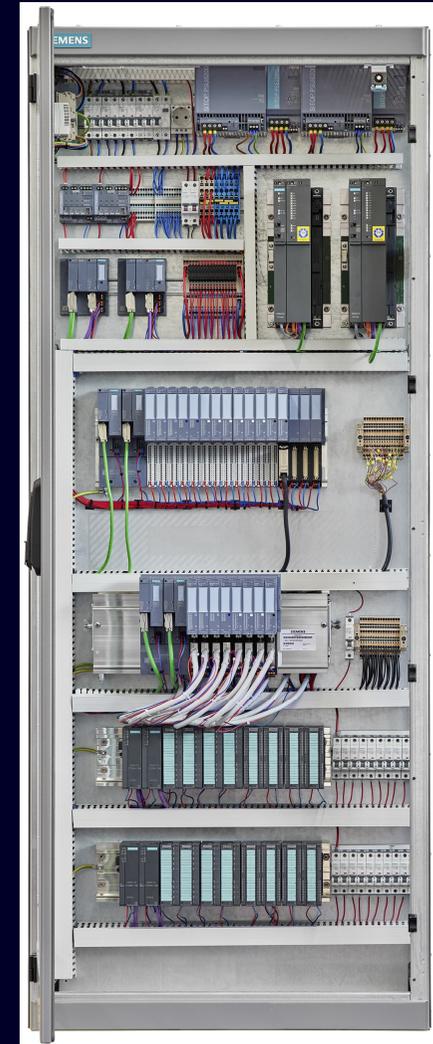
S7-...



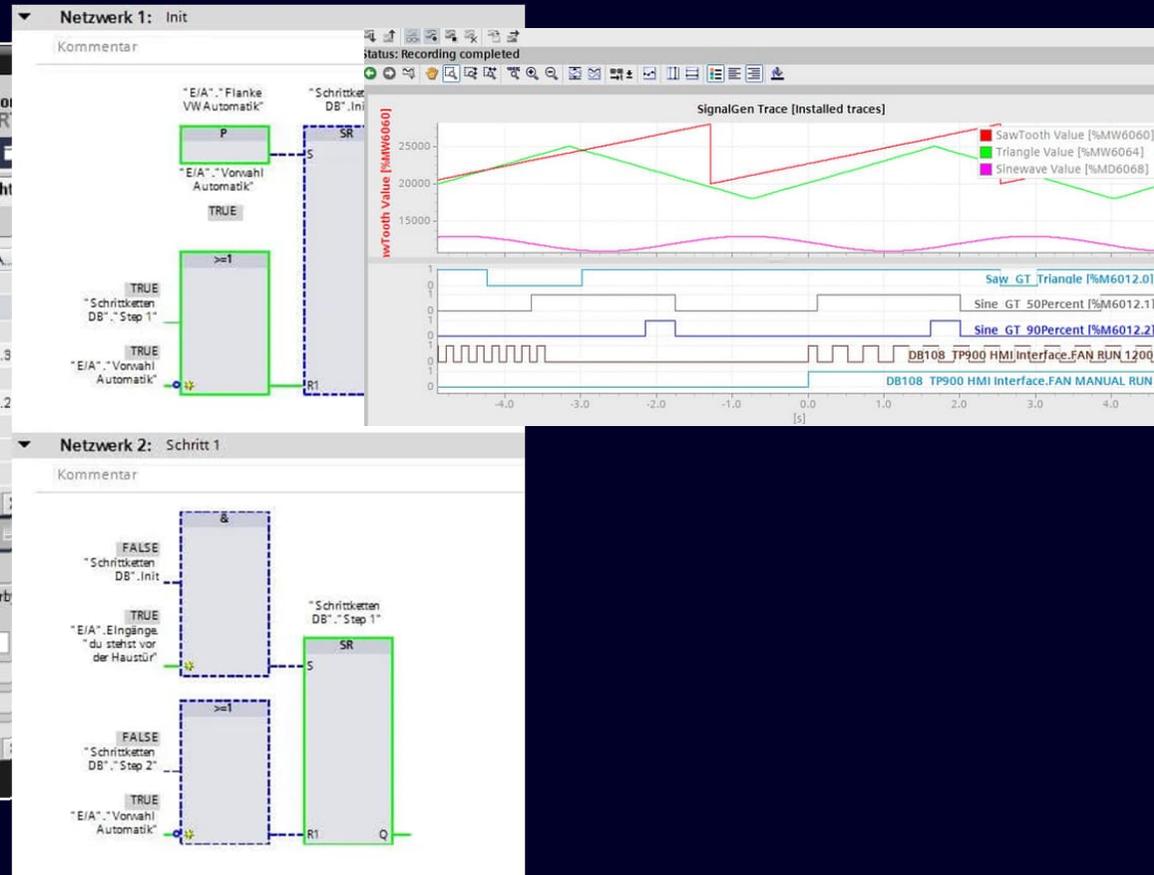
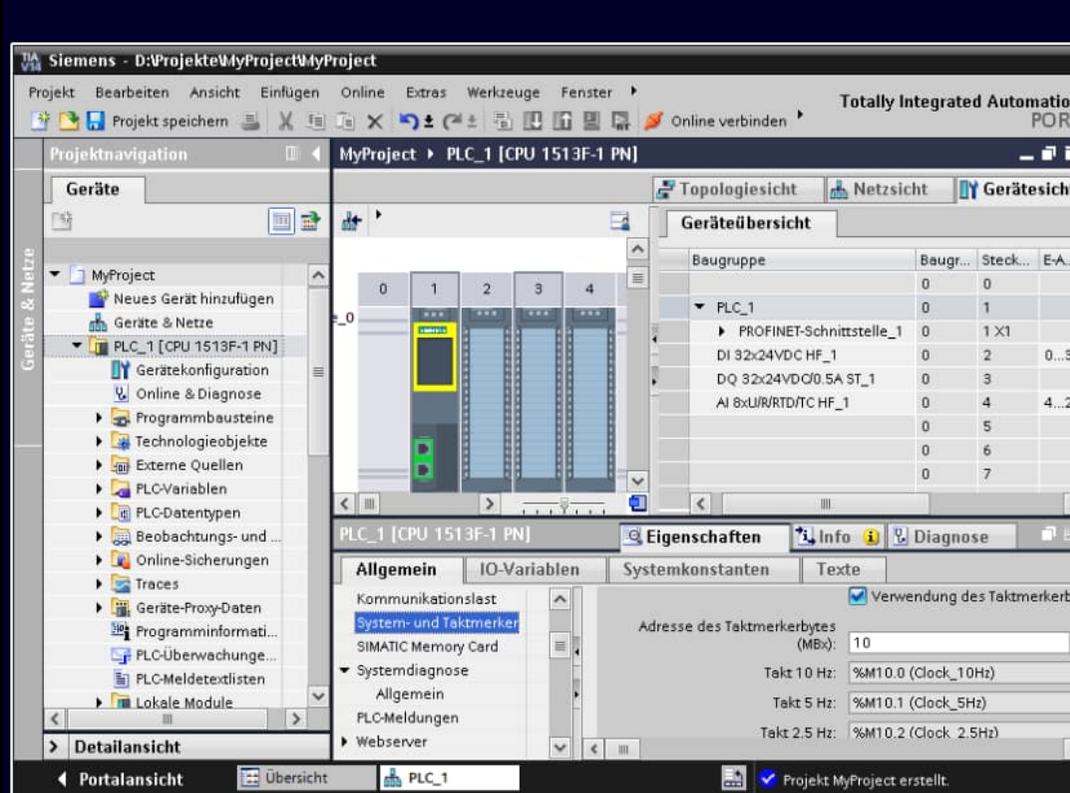
S7-1518 HF



ET200-SP



Engineering: TIA-Portal Konfigurieren, Programmieren, Testen, Fehlersuche ...



Rahmenbedingungen, funktionale und nicht-funktionale Anforderungen an „industrietaugliche“ Steuerungen

Rahmenbedingungen:

- Bauform (Hutschiene)
- lüfterlos
- lange Lieferbarkeit (10, 20, 30 Jahre)
- Software - Kompatibilität mit existierenden Projekten
- ...

Funktionale Anforderungen:

- Echtzeit
 - garantierte maximale Reaktionszeit
 - garantierte Gleichzeitigkeit (Isochronität)
- programmierbar
 - leicht erlernbar
 - einfache Aufgaben können schnell gelöst werden
 - Funktionsumfang an Automatisierung angepasst
 - schnelle Fehlersuche, beobachtbar

Nicht-funktionale Anforderungen

- Performance
 - Mengengerüst
 - Reaktionszeit im ungünstigsten Fall
- Verlässlichkeit
 - Zuverlässigkeit (auch in widriger Umwelt)
 - Schnelle Fehlersuche (Diagnose)
 - Schnelle Reparatur
 - Security (Schutz vor Sabotage und Ausspähen)
- Funktionale Sicherheit
- Hochverfügbarkeit

Unerwünschte Ereignisse

Fehlende Sicherheit als KO-Kriterium

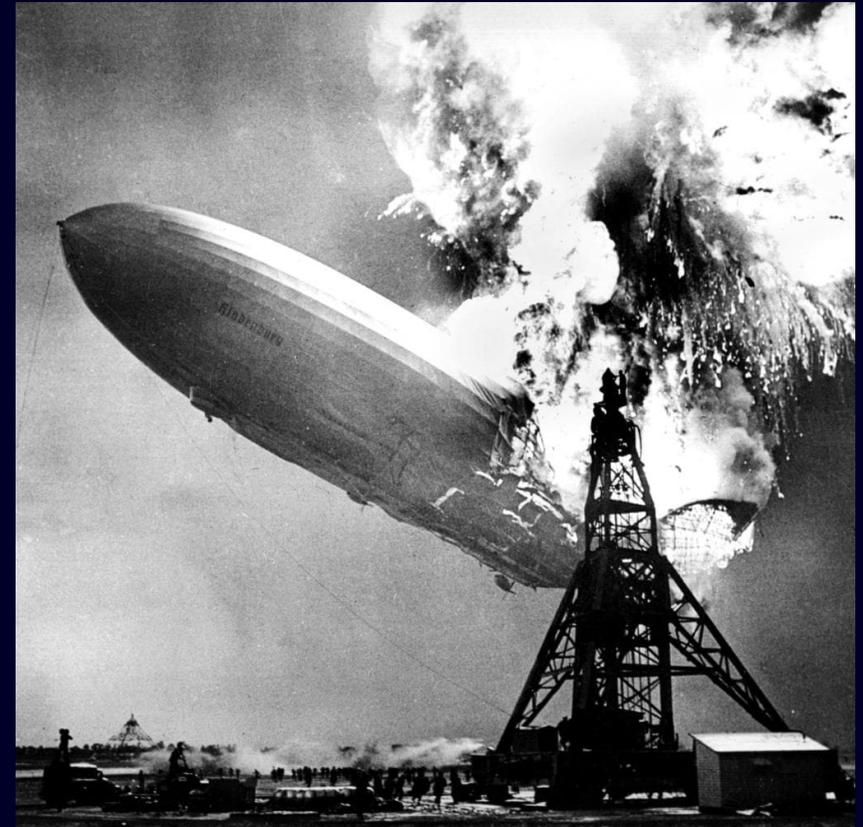
Fehlende Sicherheit kann ein Projekt auf einen Schlag beenden.

Sicherheit muss daher von Anfang an mitbetrachtet werden.

Gegenbeispiel:

- Verlust der LZ139 "Hindenburg" 1937 in Lakehurst, NY.
- Das war der letzte kommerzielle Atlantikflug eines Luftschiffes!
- Problem: kein Lösungsansatz für Sicherheitsbedenken

Hinweis: die Briten hatten Luftschiffe bereits am Anfang der 1930 Jahre aufgegeben – aus Sicherheitsgründen.





Murphy's Law

Anything that can go wrong ...
... *will* go wrong.

Edward A. Murphy (1918-1990)

- Ingenieur an der Edwards Air Force Base
- Tests für Schleudersitze von Überschallflugzeugen
- 1949 gabe es noch keine Crash-Test-Dummies
- Tests mussten mit echten Personen gemacht werden
- Auf dem Photo: Arzt des Projekts, Paul Stapp

Stapp: „Due to Murphy's Law ... nobody had been severely injured.“

Merke: Um Unfälle zu vermeiden, denke immer an Murphy's Law!



Funktionale Sicherheit (Functional Safety)

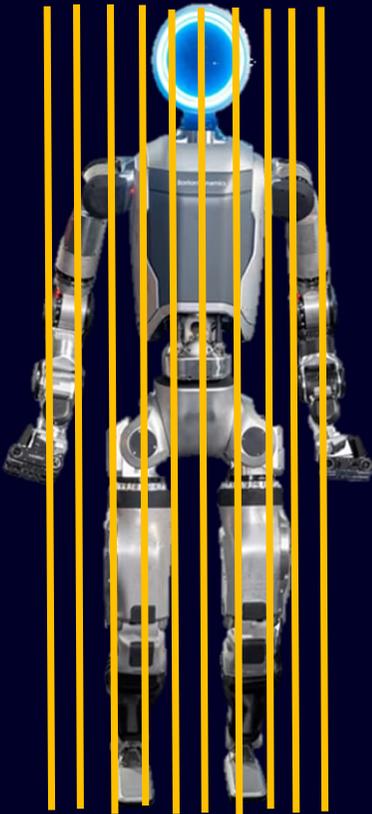
Sicherheit: Freiheit von unvertretbarem Risiko

(IEC 61508-4)

Funktionale Sicherheit:

Teil der Gesamtsicherheit, bezogen auf das „equipment under control EUC“ und das EUC-Leit- oder Steuerungssystem, der von der **korrekten Funktion** des sicherheitsbezogenen elektrischen / elektronischen oder programmierbaren elektronischen (E/E/PE)-Systems und anderer risikomindernder Maßnahmen abhängt.

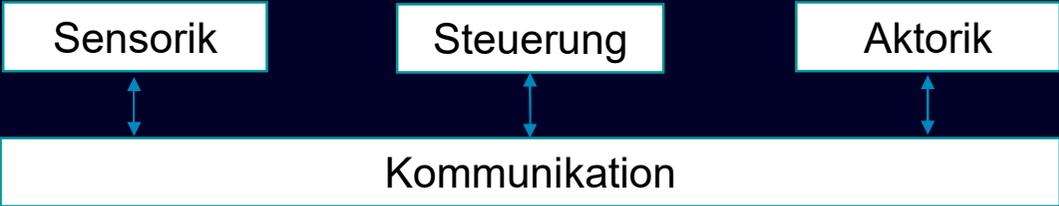
Beispiel



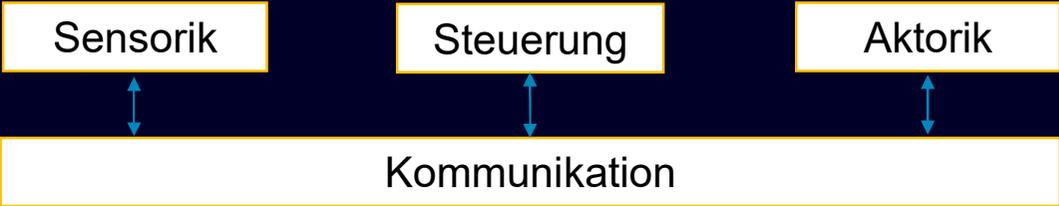
„equipment under control“

„EUC control system“

Standardkomponenten:



Überwachung („E/E/EP-System“):



„geeignet, das Risiko akzeptabel abzusenken“

Weitere Beispiele für Sicherheitsfunktionen

Bereich	Nutzfunktion	Sicherheitsfunktion(en)
Robotik	Schweißen, Bohren, ... Bahnplanung	Sicher begrenzte Geschwindigkeit Sicher begrenzte Position Sicher begrenzte Kraft Zustimmtaster bei Tipp-Betrieb ...
Pressen	Metallumformung	Zweihandschaltung Sicherer Stopp bei Eingriff ...
Autonome Flurförderfahr- zeuge	Transport von Material Bahnplanung	Sicher begrenzte Geschwindigkeit Sicher begrenzter Abstand ...
Verpackungs- maschinen	Verpackung, Palettierung, ...	Sicherer Stopp bei Zutritt
Hochregallager	Lagerung	Sicherer Stopp bei Zutritt Vermeidung von Überlastung von Regalböden

+ Nothalt

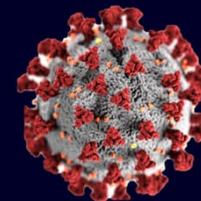
“Unvertretbares Risiko”

Sicher ist, dass nichts sicher ist.
(Joachim Ringelnatz)

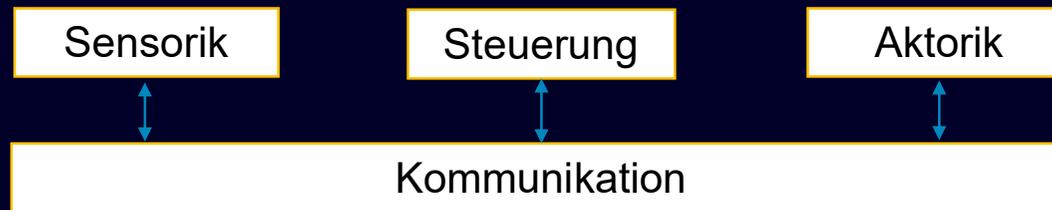
100% Sicherheit gibt es nicht. Aber das Risiko kann verringert werden ...

Ab wann ist ein Risiko vertretbar?
Welche Maßnahmen sind zumutbar?
Politische Diskussion, oft abhängig vom
Thema.

Industrie: häufig internationale Standards,
z.B. IEC 61508 oder ISO 13849



Aufgabe des E/E/PE-Systems



Erkennen von

- sicherheitsrelevanten Fehlern im „equipment under control“
- Fehlern im E/E/PE-System selbst

→ Sicherer Zustand (z.B. Stillstand der Anlage)

Mit nachweisbarer Ausfallwahrscheinlichkeit
Z.B. SIL-3 nach IEC 61508: PFH < 10^{-7} / h

„höchstens ein gefährlicher Fehler im E/E/PE System alle 1000 Jahre“

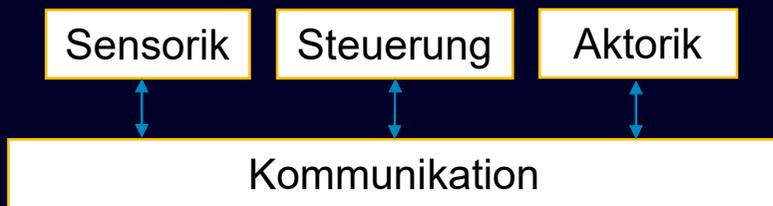
Safety Integrated

Früher:

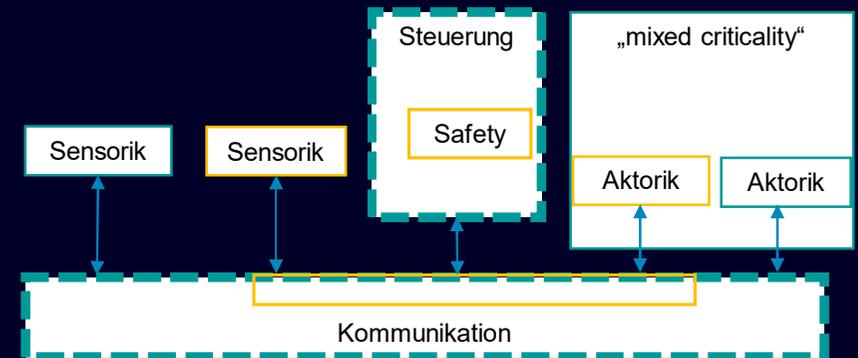
Standardkomponenten (EUC):



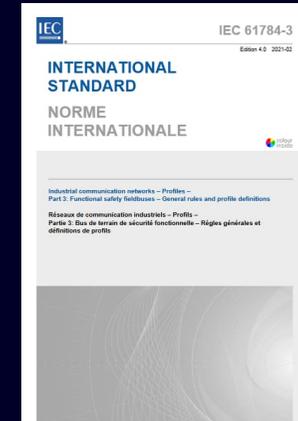
Überwachung („E/E/EP-System“):



Heute („Safety Integrated“):



Funktional sichere Kommunikation



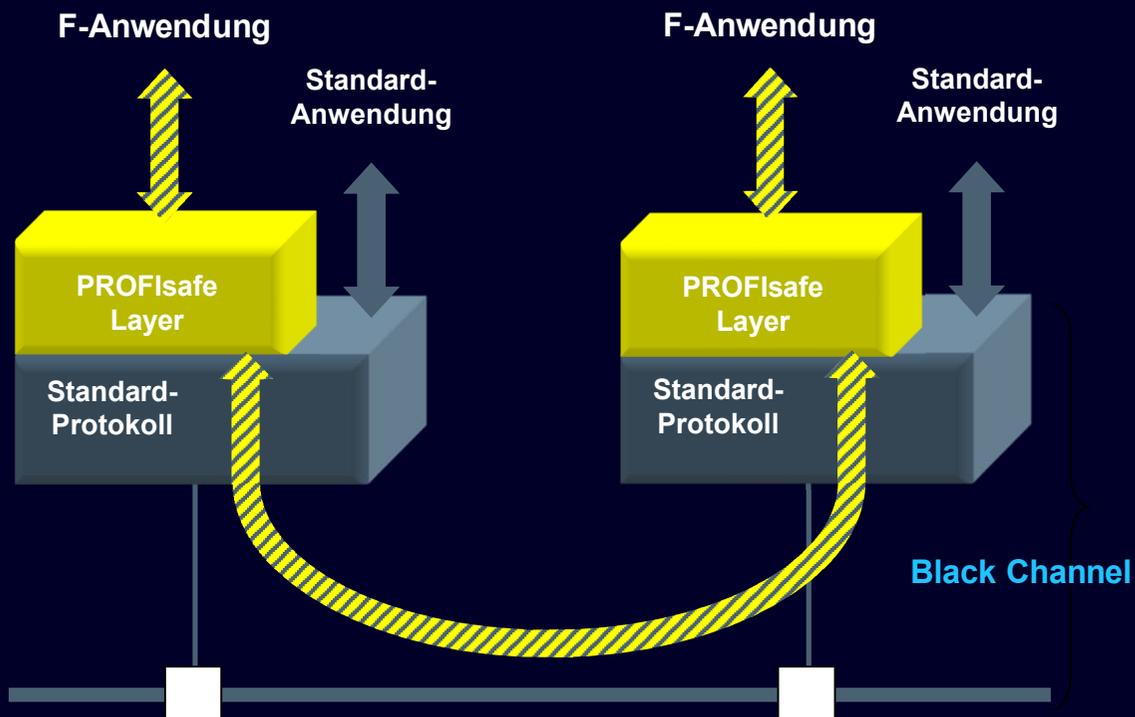
Funktional sichere Kommunikation

- Grundbaustein zum Aufbau von Sicherheitsfunktionen
- Übertragungsfehler müssen erkannt werden ($SIL\ 3: PFH_{Comm} < 10^{-9}/h$)
- Über Standard-Feldbus, gemeinsam genutzt mit Standard-Kommunikation
- Sicherheit durch Software-Protokoll gewährleistet (PROFIsafe)



„PROFIsafe“

Black-Channel-Prinzip



Black Channel = Feldbus (PROFINET), Rückwand-Bus, W-LAN etc.



Anforderung:

Sämtliche Übertragungsfehler müssen im Empfänger durch die PROFIsafe-Layer erkannt werden.

Fehler erkannt
-> Meldung an F-Anwendung

Klassifizierung von Fehlern nach IEC 61784-3 (Anything that can go wrong ...)

Klassifizierung von Fehlern nach IEC 61784-3 (Anything that can go wrong ...)

Zeitüberwachung

Sichere Kommunikation ist immer zyklische Kommunikation.

Empfänger hat eine Erwartung, die erfüllt werden muss. Andernfalls -> sicherer Zustand

Gesendete Telegramme müssen auf Rechtzeitigkeit geprüft werden.

1. Möglichkeit: Zeitstempel

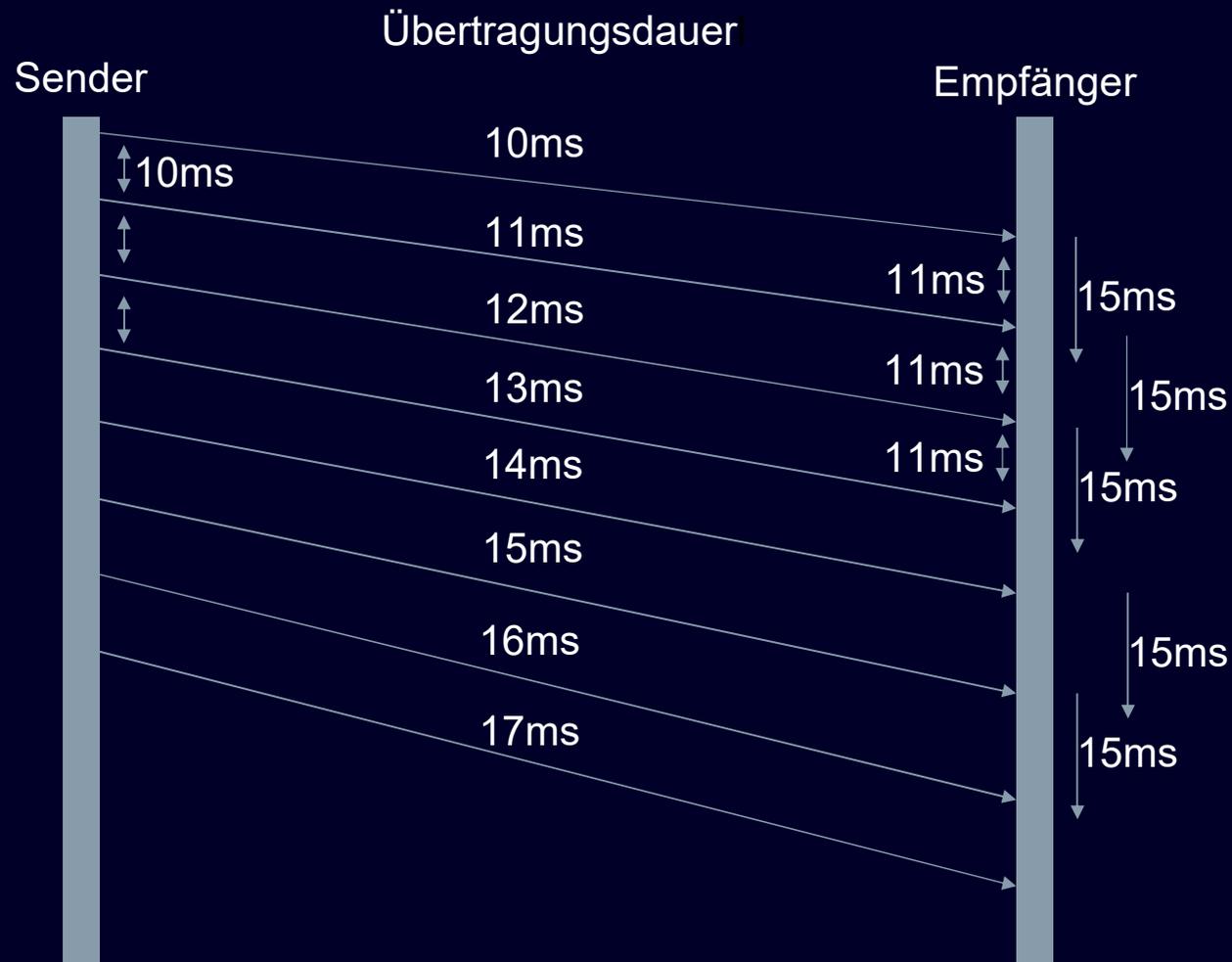
Problem: Uhren im Empfänger und Sender müssen sicher synchronisiert sein.

2. Möglichkeit: Zeitüberwachung allein im Empfänger

Wichtig: bidirektionale Verbindung nötig!

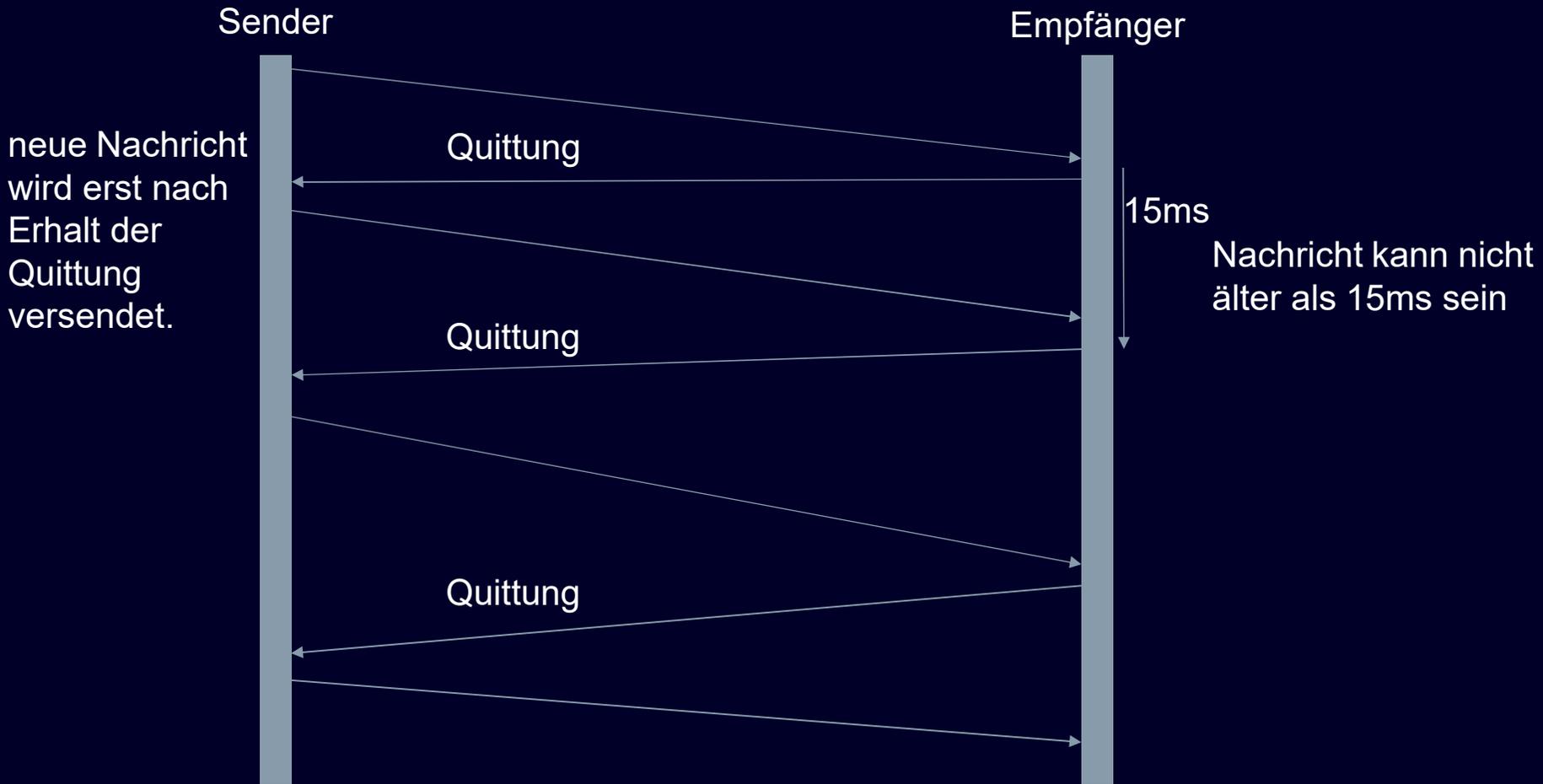
Vgl. IEC 61784-3 „slowly increasing message delays“

Problem: „Slowly increasing message delays“

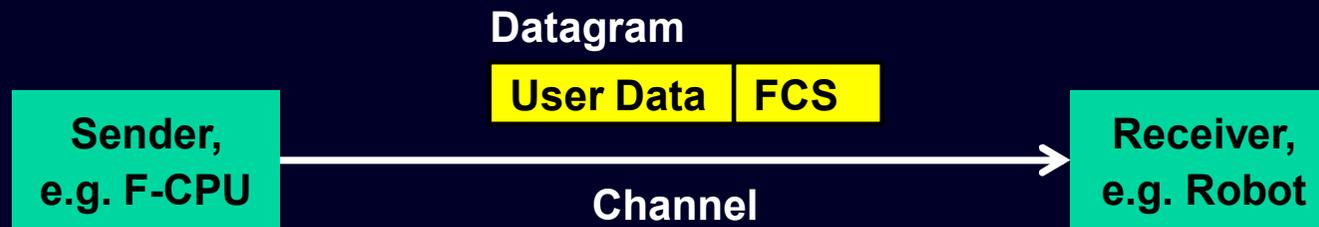


Obwohl die Übertragung länger braucht, läuft der 15ms-Timer nicht ab.

Zeitüberwachung mit Quittung



Fehlererkennende Codes



Wie soll die FCS gebildet werden?

- bitwise xor (=„parity bit“)
- word-wise (16- or 32-bit) xor
- 16- or 32-bit addition (=„checksum“)
- and, or, multiplication
- Rest einer Integer Division?

- Cyclic redundancy codes:
Polynomdivision im \mathbb{Z}_2

ungenügend: Zweibit-Fehler werden nicht erkannt

ungenügend: auch hier Zweibit-Fehler, die nicht erkannt werden

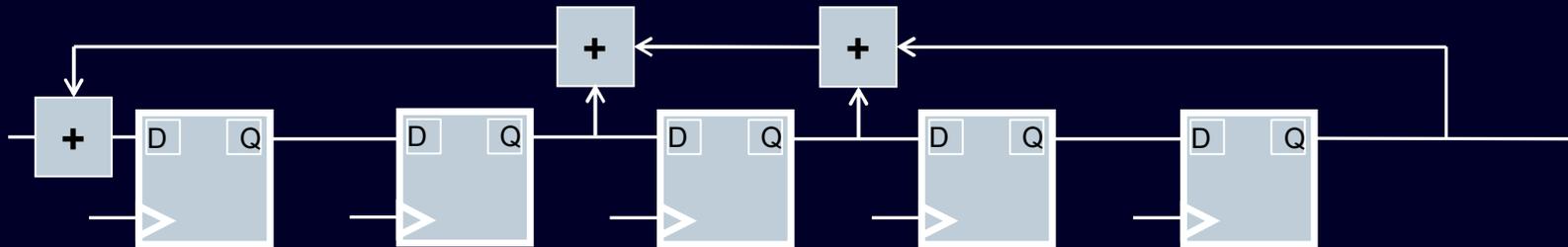
ungenügend, ähnlich xor

noch schlechter als xor

gut, aber langsam: $O(n^2)$

gut und schnell: $O(n)$

Hardware-Implementation der FCS-Erzeugung: linear feedback shift register (LFSR)



Benutzung:

- Bit-string der Länge n in das LFSR schieben.
- Danach befindet sich die FCS im LFSR

Das ist äquivalent zu:

- Polynomial-division des Bi-Strings durch sogenanntes Generatorpolynom g (hier: $x^5+x^3+x^2+1$)
- Rest der Division entspricht bits der FCS
- „Einer“ in Polynom entsprechen „xor“ im LFSR

Qualität von CRC-Verfahren

Sehr gut erforscht (seit 1960, W. W. Peterson).

Einige Ergebnisse aus der Theorie:

- Alle Einzelfehler werden erkannt (wenn $r \geq 1$)
- Fehlerbündel mit Länge $\leq r$ werden erkannt (x^0 -term muss 1 sein)
- Hammingabstand hängt von g und n ab (Tabellen in der Literatur)
- Alle Fehler mit ungerader Anzahl von Bits werden erkannt, wenn g durch $(x+1)$ teilbar ist
- ...

n : Nachrichtenlänge

r : Länge der FCS / Grad des Generatorpolynoms g

Aber: was heißt das denn nun in der Praxis?

- Wie hoch ist letztendlich die Wk., dass ein Fehler nicht erkannt wird?



PFH < 10^{-9} h^{-1} ?

Annahmen über Fehler im Kanal : Binary Symmetric Channel (BSC)

BSC ist das grundlegendste Kanalmodell

Annahmen:

- konstante Bitfehlerwahrscheinlichkeit p
- Symmetrie: Bitkipper von $1 \rightarrow 0$ sind genauso wahrscheinlich wie Bitkipper von $0 \rightarrow 1$
Dadurch sind Fehlerwahrscheinlichkeiten unabhängig von den gesendeten Daten
- Bitfehler sind unabhängig voneinander

Restfehlerwahrscheinlichkeit P_{re}

Definition: Paket wird akzeptiert, obwohl es fehlerhaft ist.

Worst case: $p = 0.5$

- FCS_{rcv} ist gleichverteilte Zufallszahl
- die Wahrscheinlichkeit, dass FCS_{rcv} und FCS_{exp} sie übereinstimmen, ist 2^{-r}

Folgerung: P_{re} ist durch 2^{-r} beschränkt.

Oder etwa nicht?

[J.K. Wolf and R.D. Blakeney, 1988]:

“ $p = 0.5$ ” ist nicht immer der Worst-Case!

Folge:

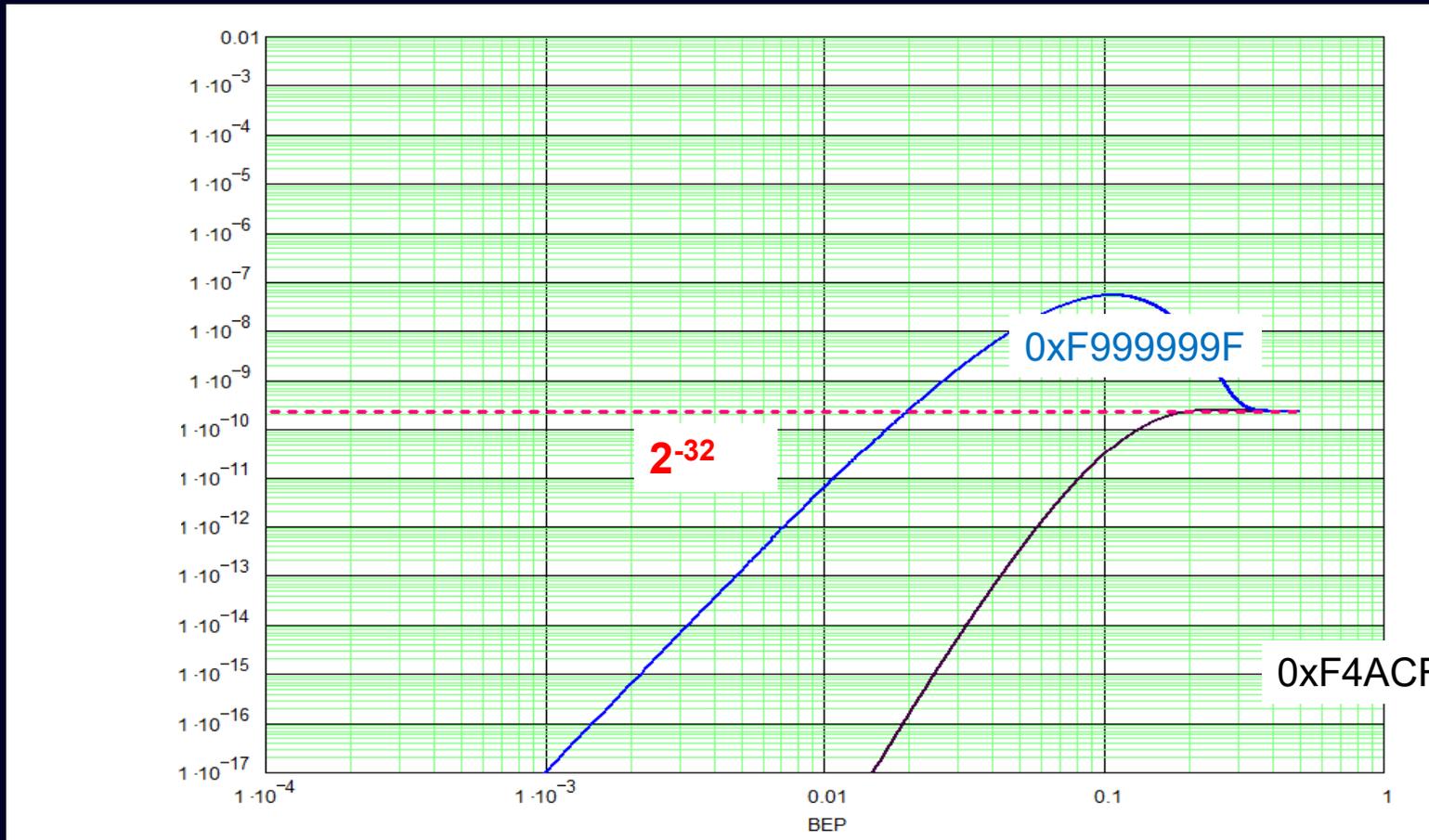
- Man muss ein CRC-Verfahren (inkl. Polynom) für alle $p \in]0; 0.5]$ bewerten!

Übrigens: Man muss ein CRC-Verfahren (inkl. Polynom) für alle verwendeten Nachrichtenlängen bewerten!

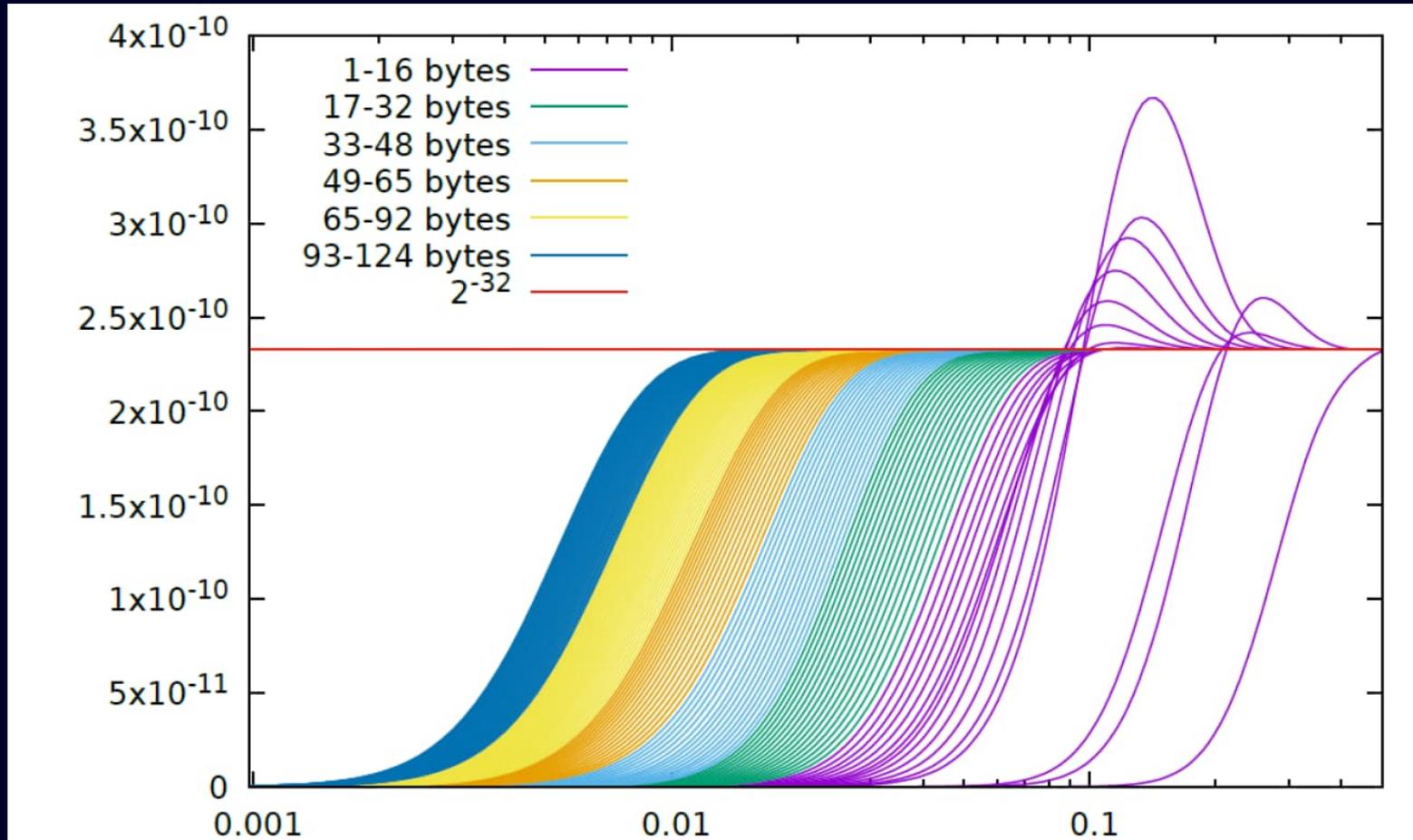
„Intuition ist eine schlechte
Ratgeberin beim Rechnen mit
Wahrscheinlichkeiten“

Gero von Randow

„Properness“



Ergebnisse – Evaluation PROFIsafe, Polynom 0xF4ACFB13



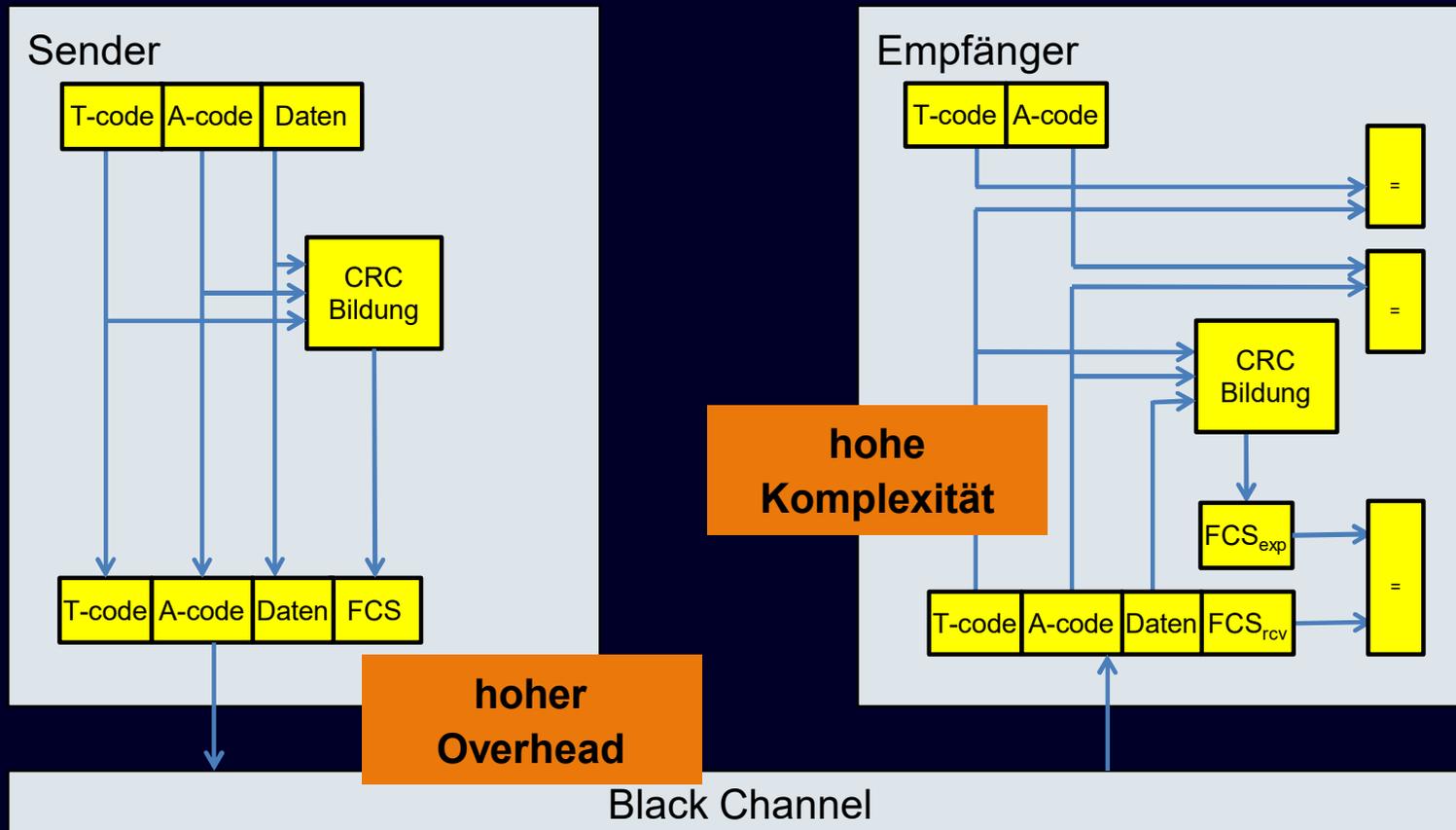
TADI-Fehlermodell

CRC-Verfahren schützen gegen „Data Integrity“-Fehler.

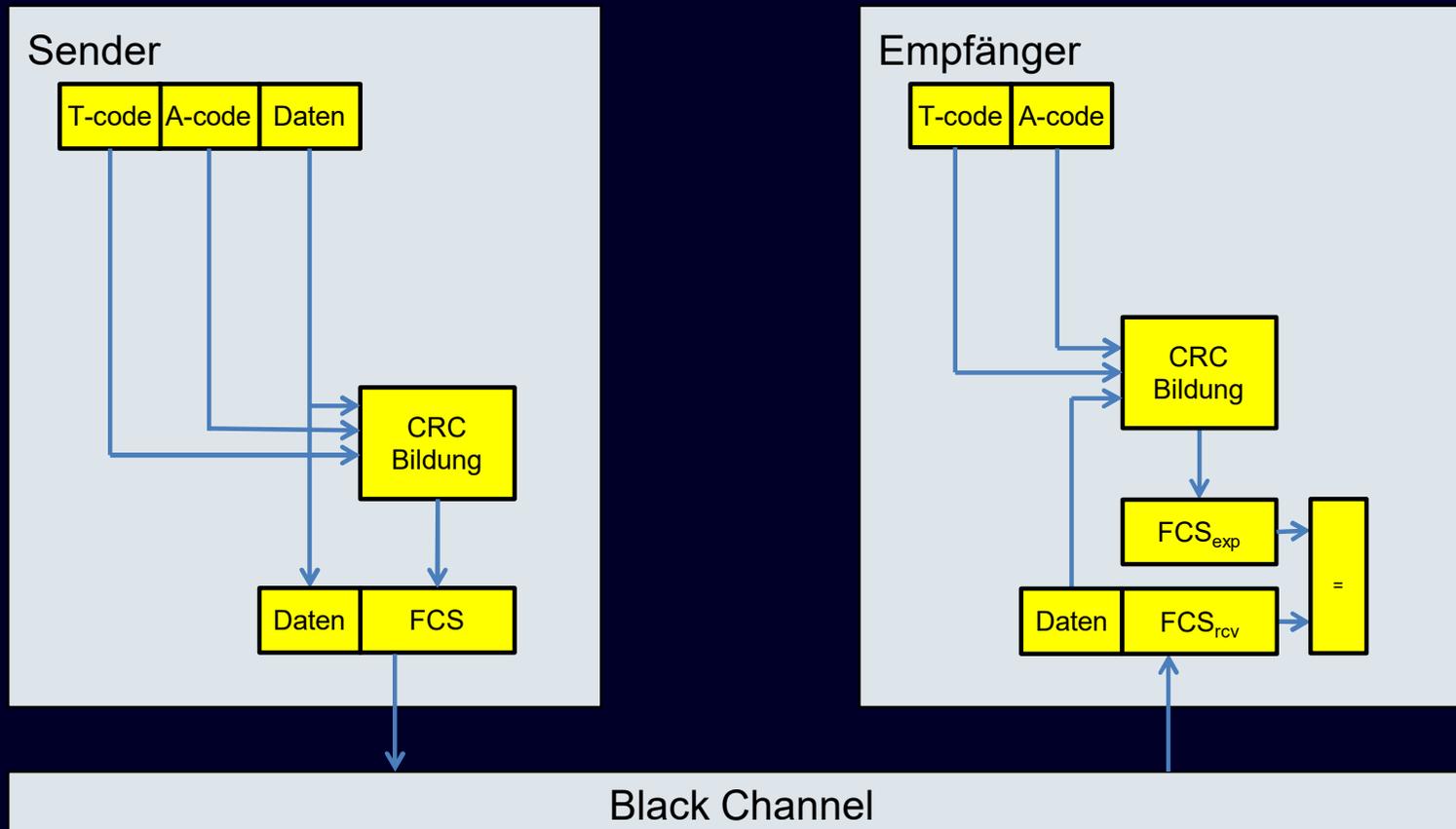
Es gibt keinen Schutz gegen

- Timeliness Fehler (z.B. Empfang veralteter Nachrichten)
- Authenticity Fehler (z.B. Fehleradressierung)

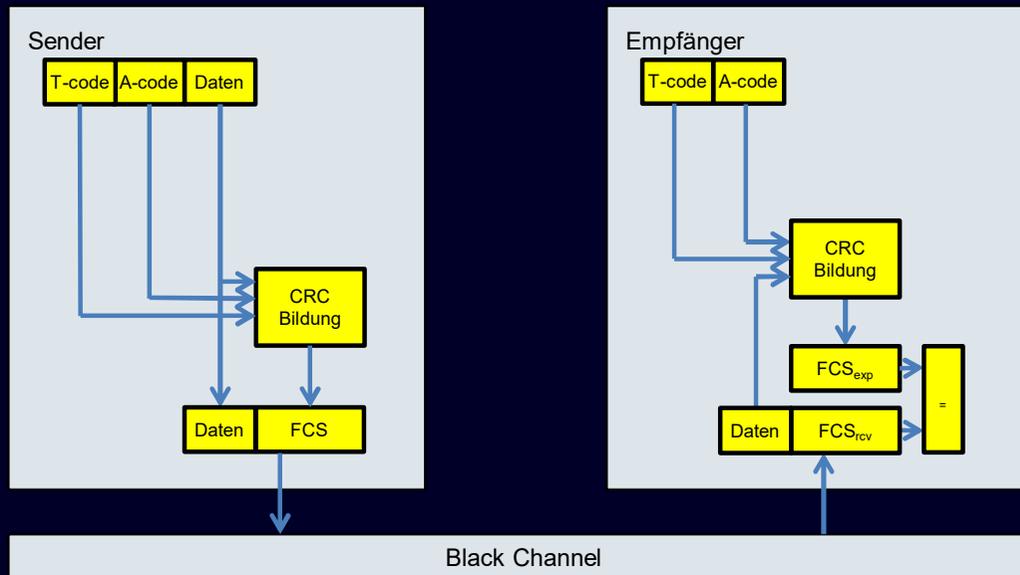
Explizite Übertragung des T- und A-Codes



Implizite Übertragung des T- und A-Codes



Implizite Übertragung des T- und A-Codes



Annahme:

A- und T - Code eindeutig

Authenticity-Fehler:

A-code im Sender und Empfänger stimmen nicht überein
 Länge des Fehlermusters ist kleiner gleich Länge des A-Codes
 Da Länge des A-Code kleiner gleich r , wird Fehler zu 100% erkannt

Timeliness-Fehler:

analog dazu 100% Fehlererkennung

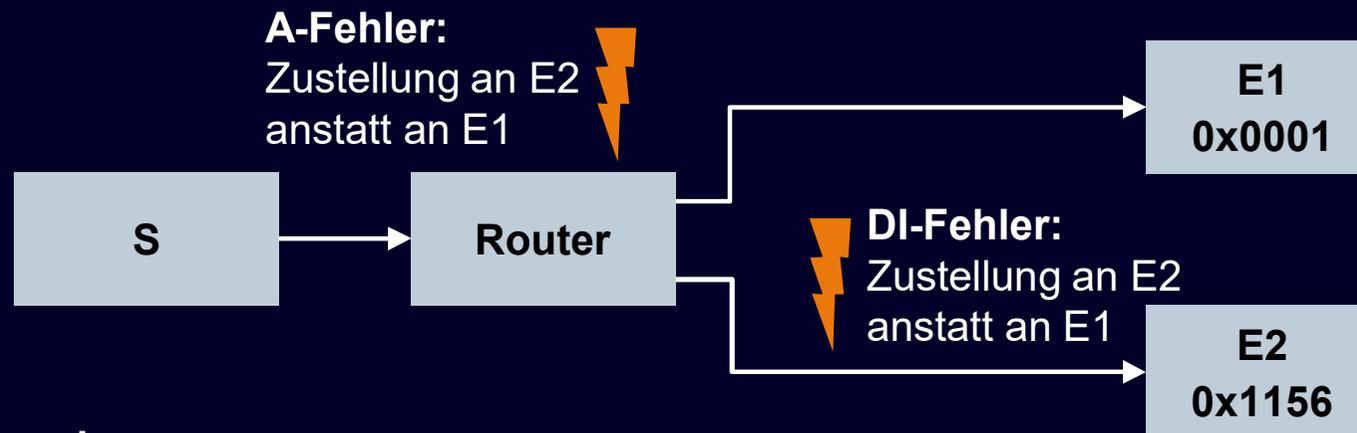
kombinierte Fehler (z.B. DI & A):

CRC-Verfahren wirkt wie bisher mit $P_{re} < 2^{-r}$

Oder etwa nicht?

„Intuition ist eine schlechte Ratgeberin beim Rechnen mit Wahrscheinlichkeiten“

Beispiel: Mehrfachfehler

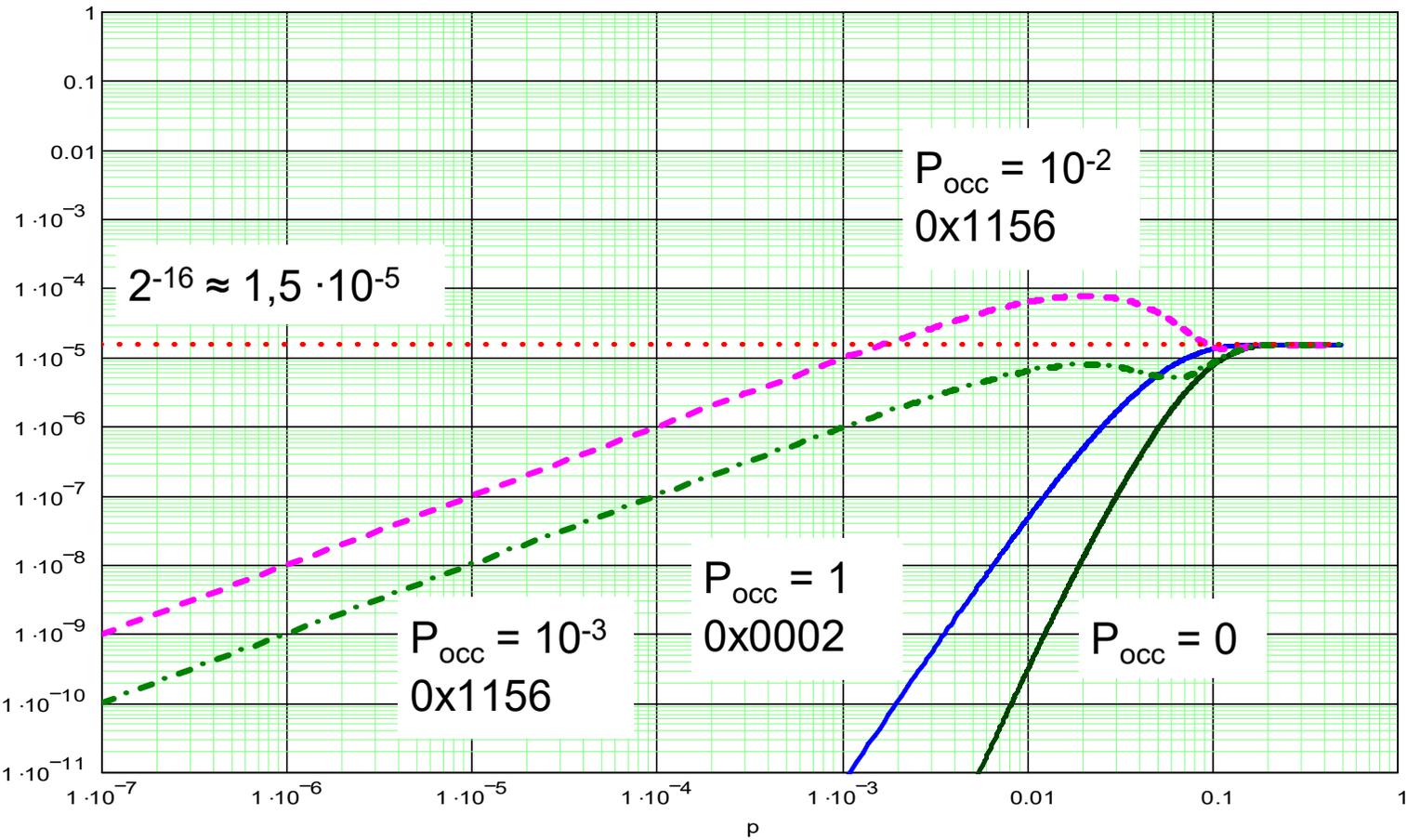


Annahmen:

- genau zwei Empfänger, mit Adressen 0x0001 und 0x1156
- kombinierter Fehler: A und DI
- Fehlermuster durch A-Fehler mit Wahrscheinlichkeit P_{occ} :
 $0x0001 \text{ XOR } 0x1156 = 0x1157 = \text{const.}$
- DI-Fehler: BSC-Fehlermodell mit Bitfehler-Wahrscheinlichkeit p

Fragestellung: Wie hoch ist die Restfehler-Wahrscheinlichkeit RP?

RP, ermittelt durch vollständige Simulation aller Fehlerkombinationen



Problem & Lösungsansatz

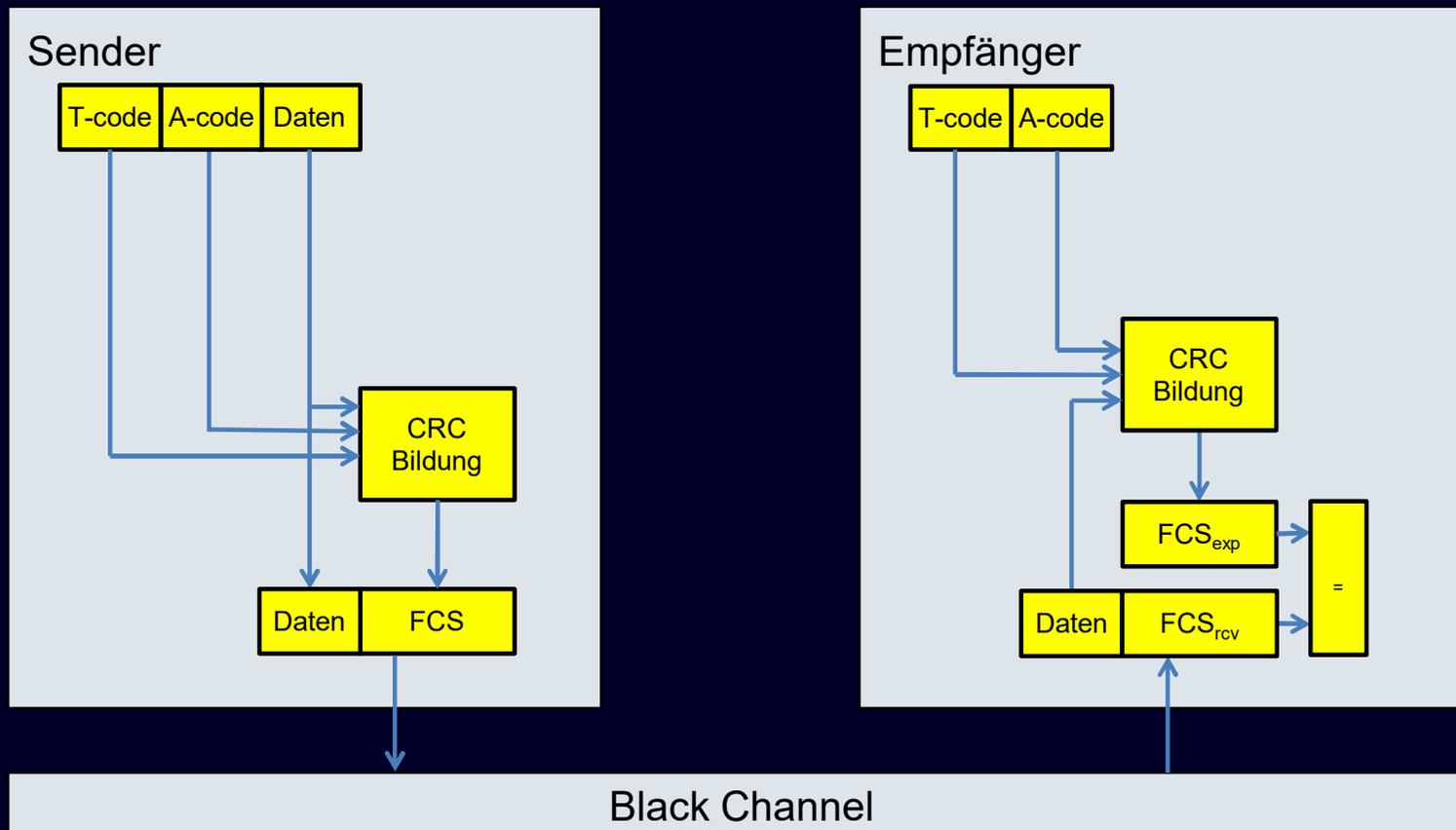
Problem bei der Verwendung impliziter Daten:

- bei Mehrfachfehlern gilt Schranke 2^r nur unter bestimmten Annahmen
- im Beispiel: Schranke verletzt, z. B. bei Adressen 0x0001 und 0x1156
- widerspricht dem Black-Channel-Prinzip

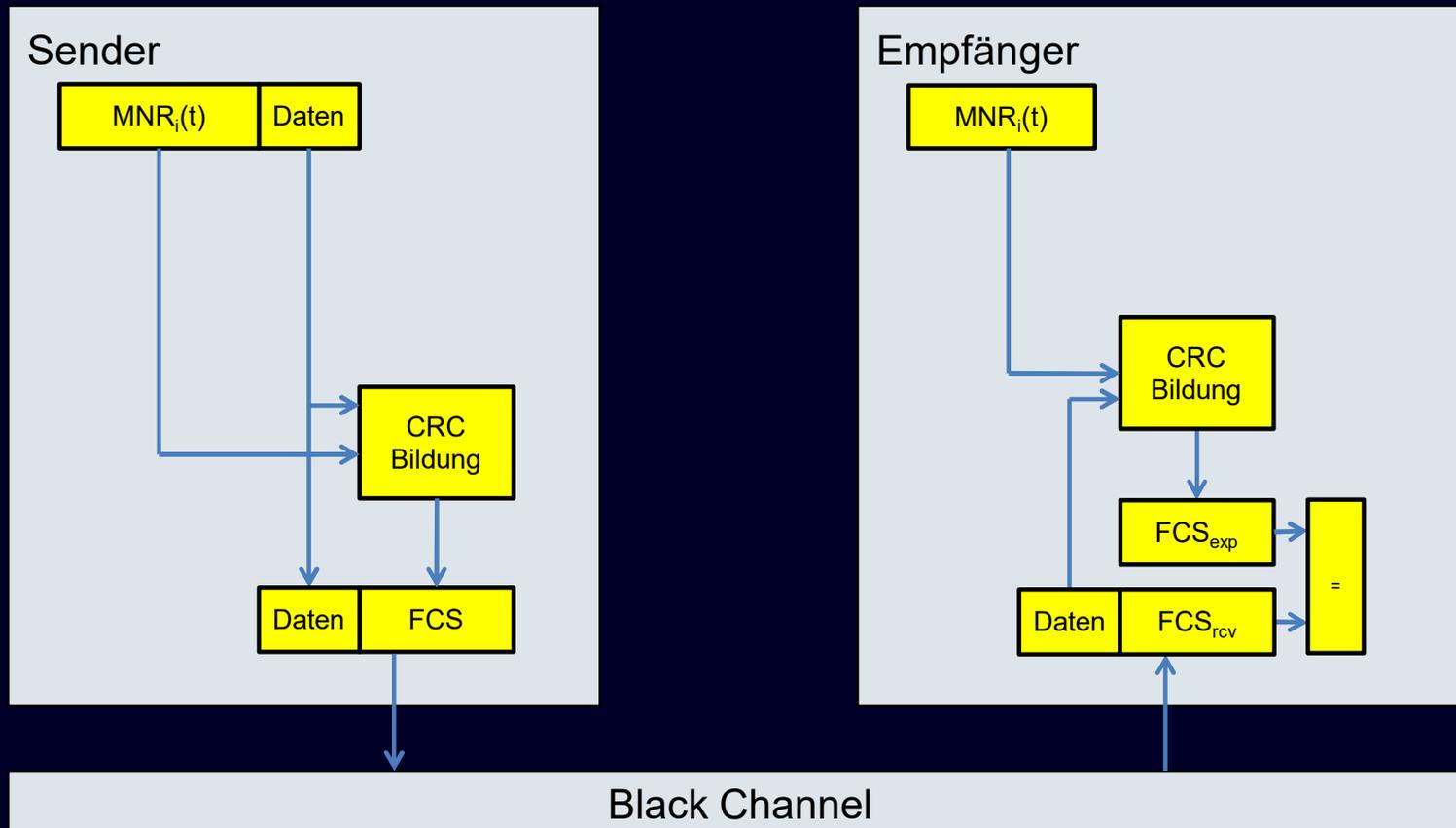
Lösungsprinzip bei PROFIsafe:

- Fehlermuster von Adress- oder Sequenzfehlern muss zufällig sein
- ist der Fall, wenn implizite Daten „zufällig“ sind
- statt A- und T-Code: pseudozufällige „Monitoring Number (MNR)“

Implizite Übertragung des T- und A-Codes



Implizite Übertragung der Monitoring Number



Zusammenfassung

- Industriesteuerungen sind ein interessantes Betätigungsfeld für Informatiker
- „Reale Welt“: Zuverlässigkeit ist entscheidend!
- Nicht vergessen: “Anything that can go wrong ... will go wrong.”
- Vorgehen:
 - Liste der unerwünschten Ereignisse / Risikobewertung
 - Fehlermodell -> Liste mit Ursachen, abstrahiert
 - Gegenmaßnahmen
 - Safety: formale Bewertung (ggf. probabilistisch) nötig
- Keep things simple!
- „Intuition ist eine schlechte Ratgeberin beim Rechnen mit Wahrscheinlichkeiten“

Danke!



Kontakt:

Max Walter
max.walter@siemens.com