

## **IV. Кибербезопасность.**

### **Особенности обеспечения безопасности в социальных сетях**

**Шустов С.А., Мещеряков Р.В.**

#### **Повышение безопасности видеоданных за счет использования помехоустойчивого метода видеостеганографии на основе глубоких нейронных сетей**

**Аннотация:** В работе предложен метод скрытой передачи данных в видео, обеспечивающий высокое визуальное качество и надежное извлечение сообщения после типовых искажений. Архитектура основывается на совместном обучении энкодера и декодера; для повышения устойчивости применяется дифференцируемый блок искажений, имитирующий шум, размытие, изменение яркости и масштабирование. Подход позволяет встраивать до 256 бит информации в кадр при среднем PSNR около 31 дБ и BER < 1%. Эксперименты подтверждают скрытность и робастность метода относительно современных аналогов.

**Ключевые слова:** видеостеганография, скрытая передача данных, устойчивость к искажениям, глубокое обучение, нейросетевой автоэнкодер, PSNR, SSIM, BER

#### **Введение**

Стеганография в видеоданных решает задачу скрытой передачи информации. Например, для канала передачи информации «камера–экран» характерны межкадровые зависимости и неизбежные искажения (масштабирование, шум, муар), что усложняет задачу и требует баланса между незаметностью, устойчивостью и вместимостью [1-3]. Традиционные методы (LSB, модификации DCT/DWT) обеспечивают приемлемое качество только при малой нагрузке и резко теряют надежность при реальных искажениях.

Нейросетевые подходы сокращают этот разрыв: машинное обучение позволяет автоматически подбирать устойчивые способы

кодирования. Для изображений показали эффективность автоэнкодерные архитектуры и дифференцируемые имитаторы шумов (HiDDeN) [2]. Для видео предложены решения с вниманием и GAN-сопровождением (RivaGAN) [3] и мультиуровневые схемы (DVMark) [4], нацеленные на повышение устойчивости при сохранении визуального качества.

### **Обзор связанных работ**

HiDDeN демонстрирует базовый принцип: энкодер, noise-layer и декодер обучаются совместно, оптимизируя одновременно скрытность и точность извлечения [2]. RivaGAN использует механизм внимания и состязательное обучение для повышения устойчивости к сжатию видео [3]. DVMark распределяет полезную нагрузку по пространственно-временным масштабам, повышая переносимость к совокупности искажений [4].

### **Архитектура модели**

Система состоит из энкодера  $E$  и декодера  $D$ . На вход подаются кадр-контейнер  $I$  и сообщение  $M$  фиксированной длины  $L$ . Энкодер формирует стего-кадр  $I' = E(I, M)$ , визуально близкий к  $I$ . Декодер по искаженному стего-кадру  $I''$  восстанавливает  $M = D(I'')$ . В энкодере последовательно используются 2D-свертки (извлечение пространственных признаков) и тонкая 3D-свертка  $3 \times 1 \times 1$  для согласования соседних кадров (скользящее окно из трех кадров), что уменьшает межкадровое мерцание.

Сообщение кодируется полносвязным блоком в карту признаков  $k \times H \times W$  и конкатенируется с признаками изображения. Финальная 2D-свертка восстанавливает стего-кадр исходного размера  $H \times W \times C$ . Декодер – несколько Conv2D-блоков и полносвязный слой на  $L$  выходов, которые интерпретируются как вероятности битов (после пороговой обработки).

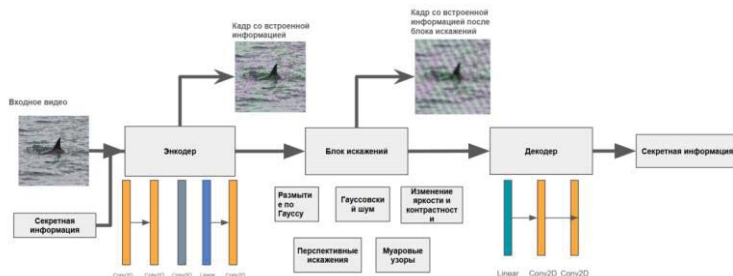


Рисунок 1 – Архитектура предлагаемой модели

### Дифференцируемый блок искажений

Модуль  $T(\cdot)$ , расположенный между  $E$  и  $D$ , имитирует искажения стего-кадра на этапе обучения. Случайная композиция операций добавляется к каждому мини-батчу: аддитивный гауссов шум, размытие, изменение яркости и контрастности, масштабирование с последующей интерполяцией до исходного размера, а также небольшие аффинно-перспективные преобразования. Операции выбраны дифференцируемыми, что позволяет  $E$  обучаться устойчивому внедрению.

Функция потерь:

$$L = \lambda \cdot L_{emb} + L_{msg} + \mu \cdot L_{temp} + \nu \cdot L_{mask},$$

где  $L_{emb}$  – MSE между  $I$  и  $I'$  (скрытность);

$L_{msg}$  – бинарная кроссэнтропия на битах;

$L_{temp}$  – штраф за межкадровое мерцание;

$L_{mask}$  – перцептивное взвешивание ошибок;

$\lambda, \mu, \nu$  подбирались эмпирически.



Исходный кадр



Кадр со  
встроенной  
информацией



Кадр со встроенной  
информацией после  
слоя помех

Рисунок 2 – Пример работы дифференцируемого блока искажений

### Экспериментальная методика

В качестве данных использовались видеоклипы из набора UCF-101; обучение проводилось в среде PyTorch с оптимизатором Adam ( $\alpha = 10^{-4}$ ) в течение 50 эпох при размере батча 16. На каждом шаге формировалось новое бинарное сообщение длиной  $L = 256$  бит, которое внедрялось в кадры разрешения  $256 \times 256$ ; одновременно к полученным стего-кадрам применялась случайная композиция аугментаций из заранее заданного набора. Качество скрытого встраивания оценивалось метриками PSNR и SSIM между  $I$  и  $I'$  (незаметность), тогда как надежность канала характеризовалась битовой ошибкой BER по всем позициям сообщения и долей экземпляров, восстановленных без каких-либо ошибок.

### Сравнение с аналогами

По вместимости предлагаемый метод (256 бит/кадр) существенно превосходит HiDDeN и RivaGAN, а также опережает DVMark ( $\geq 100$  бит/кадр), сохраняя высокую устойчивость. По качеству изображения ( $PSNR \approx 31$  дБ) он уступает RivaGAN и DVMark ( $\approx 35 - 37$  дБ), что отражает осознанный компромисс в пользу большей нагрузки при приемлемой незаметности. По устойчивости разработанный подход сопоставим с DVMark и превосходит HiDDeN; при этом у RivaGAN «высокая» устойчивость в первую очередь относится к воздействию сжатия.

Таблица 1 – Сравнение методов видеостеганографии

| Метод                 | Вместимость         | PSNR, дБ     | Устойчивость          |
|-----------------------|---------------------|--------------|-----------------------|
| HiDDeN                | 30–40<br>бит/кадр   | $\approx 36$ | Средняя               |
| RivaGAN               | $\sim 30$ бит/кадр  | $\approx 35$ | Высокая (к<br>сжатию) |
| DVMark                | $\geq 100$ бит/кадр | $\approx 37$ | Очень<br>высокая      |
| Предлагаемый<br>метод | 256 бит/кадр        | $\approx 31$ | Очень<br>высокая      |

## Результаты

Без искажений декодер извлекает сообщение без ошибок ( $BER = 0\%$ ), при этом средние по видео значения составляют  $PSNR \approx 32$  дБ и  $SSIM \approx 0,92$ .

При воздействии типовых искажений – аддитивный гауссовский шум ( $\sigma = 0,1$ ), небольшие повороты ( $1^\circ - 5^\circ$ ) и эмуляция съемки экрана (муар) – метод сохраняет робастность: средний BER не превышает  $1\%$ , а при более мягких условиях ошибок не фиксируется; суммарно метрики остаются в допустимых пределах  $PSNR \geq 30$  дБ,  $SSIM \geq 0,85$ ,  $BER \leq 1\%$ .

На качественных примерах различия между  $I$  и  $I'$  визуально минимальны; после искажений заметны артефакты кадра, но декодер извлекает сообщение корректно. Баланс между скрытностью и устойчивостью подтвержден на разнообразных сценах.

## Заключение

Предложен нейросетевой метод видеостеганографии, обеспечивающий скрытность и надежное извлечение сообщения после типовых искажений. На «чистых» кадрах достигается  $BER = 0\%$  при  $PSNR \approx 32$  дБ и  $SSIM \approx 0,92$ ; при умеренных помехах сохраняются пороговые значения  $PSNR \geq 30$  дБ,  $SSIM \geq 0,85$ ,  $BER \leq 1\%$  (нагрузка 256 бит/кадр). Метод применим для защиты контента и скрытой связи в видеопотоках.

## Литература:

1. Baluja S. Hiding Images in Plain Sight: Deep Steganography // Advances in Neural Information Processing Systems. – 2017. – P. 2069–2079.
2. Zhu J., Kaplan R., Johnson J., Fei-Fei L. HiDDeN: Hiding Data with Deep Networks // ECCV. – 2018. – LNCS 11215. – P. 682–697.
3. Zhang K.A., Xu L., Cuesta-Infante A., Veeramachaneni K. Robust Invisible Video Watermarking with Attention (RivaGAN) // arXiv:1909.01285. – 2019.
4. Luo X., Li Y., Chang H., Liu C., Milanfar P., Yang F. DVMark: A Deep Multiscale Framework for Video Watermarking // IEEE Transactions on Image Processing. – 2023. – Volume 34. – P. 4371–4385. – DOI: 10.1109/TIP.2023.3251737.

5. *Nah S., Baik S., Hong S., et al.* NTIRE 2019 Challenge on Video Deblurring and Super-Resolution: Dataset and Study / 2019 IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Workshops (CVPRW). – IEEE: Long Beach, CA, USA, 2019. – DOI: 10.1109/CVPRW.2019.00251.
  6. *Soomro K., Zamir A.R., Shah M.* UCF101: A Dataset of 101 Human Action Classes from Videos in the Wild // arXiv:1212.0402. – 2012.
  7. *Tancik M., Mildenhall B.; Ng R.* StegaStamp: Invisible Hyperlinks in Physical Photographs. – URL: <https://ieeexplore.ieee.org/document/9156548> (дата обращения 1.09.2025).
  8. *Hayes J., Danezis G.* Generating Steganographic Images via Adversarial Training // NIPS'17: Proceedings of the 31st International Conference on Neural Information Processing Systems. – NY: Curran Associates Inc., 2017. – P. 1951-1960.
  9. *Wang Z., Bovik A.C., Sheikh H.R., Simoncelli E.P.* Image Quality Assessment: From Error Visibility to Structural Similarity // IEEE Transactions on Image Processing. – 2004. – Volume 13, Issue 4. – P. 600-612. – DOI: 10.1109/TIP.2003.819861.
  10. *Goodfellow I., Pouget-Abadie J., Mirza M., et al.* Generative Adversarial Nets. – URL: <https://archive.org/details/arxiv-1406.2661> (дата обращения 10.09.2025).
- 

**Михалевич И.Ф., Пчелинцев Д.И.**

**Использование регулярных выражений для управления  
информационной безопасностью интеллектуальных  
транспортных систем**

**Аннотация:** Статья посвящена проблеме неполноты информации об инцидентах информационной безопасности интеллектуальных транспортных систем. Рассмотрены методы обработки и анализа данных из открытых источников, содержащих фрагментарную информацию о возможных угрозах функционирования