

| | | | |
|---|------------|--------------|-------------|
| 姓 名 | 曹利 | 现专业技术职务及任职时间 | 副教授，2010年7月 |
| 现从事专业及研究方向 | 计算机网络与信息安全 | | |
| 最高学位 | 工学硕士 | | |
| <p>科研方面主持或参与完成省市和校级多项各级科研课题（省级3项，市厅级3项、校级2项），公开发表省级以上刊物论文10多篇，其中核心3篇。主要研究成果为：</p> <p>1、在分析无线网络802.11i协议定义的RSNA建立过程基础上，通过对其关实体间的安全认证EAP/TLS的研究，发现EAP/TLS使用过程中配置不当，丧失了双向认证功能，造成被攻击者利用而导致的安全漏洞，同时发现在RSNA中管理数据帧没有加密保护可能受到DoS攻击。由此提出降低攻击发生的改进协议方案，通过隧道TLS认证的技术实现消息源的加密认证和数据完整性保护，有效的提高了无线网络的安全性能。</p> <p>2、针对802.11i的密钥管理方案，需要经过四次握手产生PTK，然后经过组播握手产生GTK，加重了STA的计算负担，影响无线漫游的效率，提出一种基于改进的密钥产生机制，改进后的方案采用EAPOL-Key来传输消息，不修改其帧结构，保持了对原802.11i协议的兼容，同时将四次握手加组密钥握手完成PTK和GTK分发变成只需四次握手就同时实现PTK和GTK分发。研究证明该方案缩短了密钥分发的过程，减少了分发环节，从而使得漫游环境下的密钥分发效率大大提高，减少了用户接入WLAN的延迟。</p> <p>3、开发完成网络监控系统一套，在地方单位取得良好的使用价值和经济效益，并申请了中华人民共和国国家版权局著作权。</p> <p>具体见下表</p> | | | |

| 题 目 | 发表刊物或何出版社出版、何单位鉴定结题 | 本人承担部分字数(注明排名) | 获奖情况(注明奖励部门、获奖级别及排名) | 成果被转载引用情况 |
|---|--|--|----------------------|-----------|
| 1、基于 802.11i 的四次握手协议的攻击分析 2、IEEE802.11i 密钥管理方案的研究和改进 3、基于 802.11i 的 EAP-TLS 认证机制的安全分析 4、基于第四层交换的 SLB 技术及在 CISCO4840G 上的实现 5、基于 802.1x 的无线网络认证技术安全分析和研究 6、利用 NAT 技术解决 IP 资源匮乏的研究和实现 7、基于隧道认证技术的 EAP-TLS 协议的机制研究和安全分析 8、《计算机网络》实验教学的分析和设计 9、一种针对 RSNA 无线网络的安全等级回滚攻击研究 | 计算机工程 计算机工程与设计 计算机工程与设计 计算机时代 计算机安全 福建电脑 计算机安全 计算机时代 计算机安全 | 第一作者 第一作者 第一作者 独撰 独撰 独撰 独撰 独撰 独撰 | | |
| 10、基于 USB KEY 的高校网络认证接入的研究与实现(2009-R-13254) | 省现代教育技术研究“十一五”规划 2009 年滚动课题(2010 年已验收) | 第二 | | |
| 11、无线安全协议的形式化研究及其软件系统(K2008005) | 南通市科技局 09 年项目(2010 年已验收) | 第二 | | |
| 12、WLAN 环境 802.11i 协议的实现和安全分析(03040319) | 2008.12 南通大学科技处验收结题 | 第一 | | |
| 13、B/S 架构下海量数据快速存取的研究(05Z060) | 2009.12 南通大学科技处验收结题 | 第四 | | |
| 14、无线安全协议的形式化技术研究 | 省高校自然科学 08 年基础研究项目(待结题) | 第四 | | |
| 15、基于远程无线网络的多移动机器人闭环控制系统的稳定性研究 | 省高校自然科学 10 年基础研究项目(在研) | 第七 | | |