

第1回 STAMPワークショップ in Japan

UCA抽出における
Extending STPAの試行
～農園ビジネスへの適用～

2016年12月 7日
日本ユニシス株式会社
総合技術研究所
福島 祐子

Foresight in sight

1 STAMP/STPA適用の動機

2 STAMP/STPAを進める上での課題

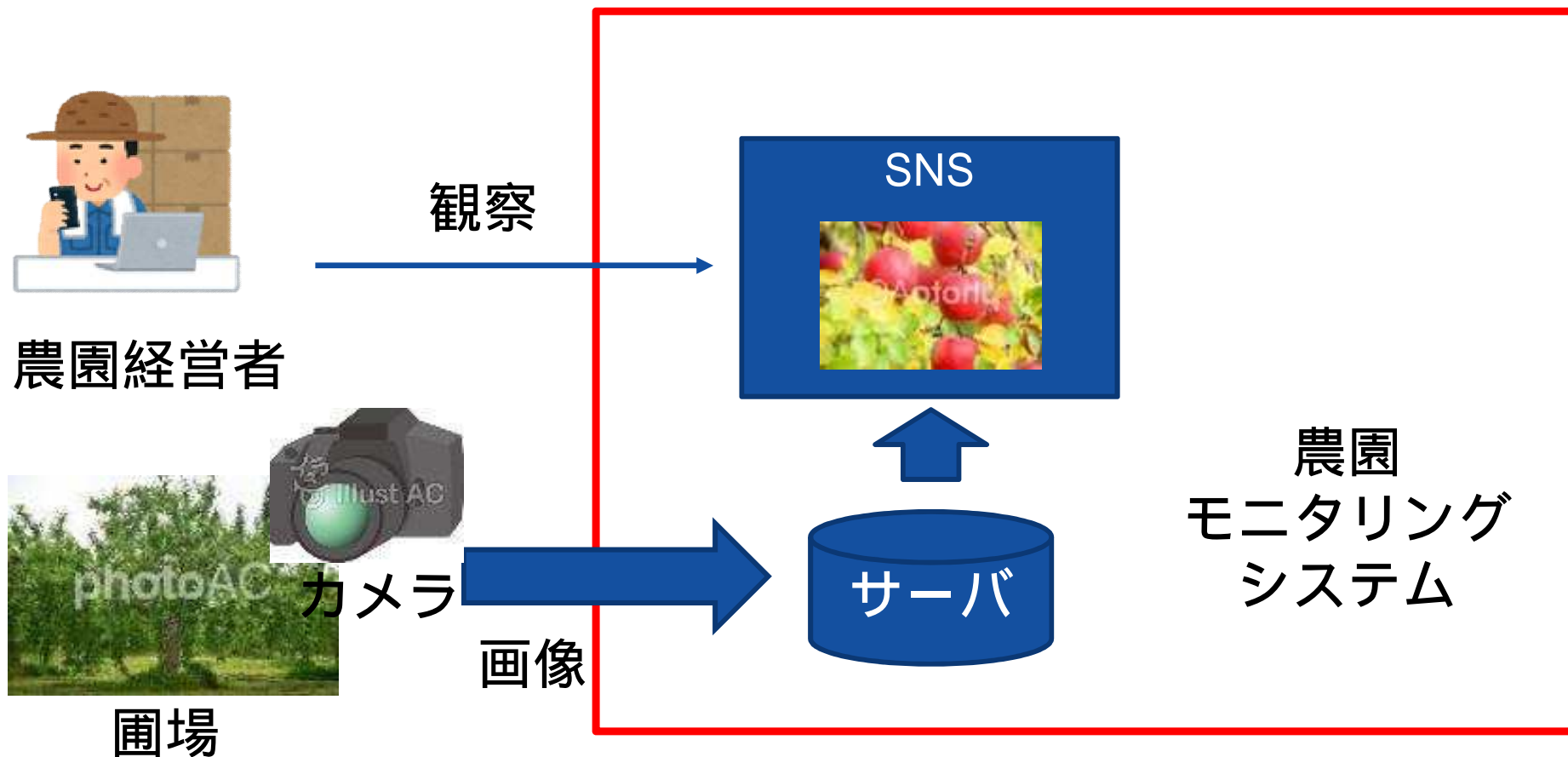
3 Extending STPA の概要

4 Extending STPA の試行 - 農園ビジネス

5 まとめ

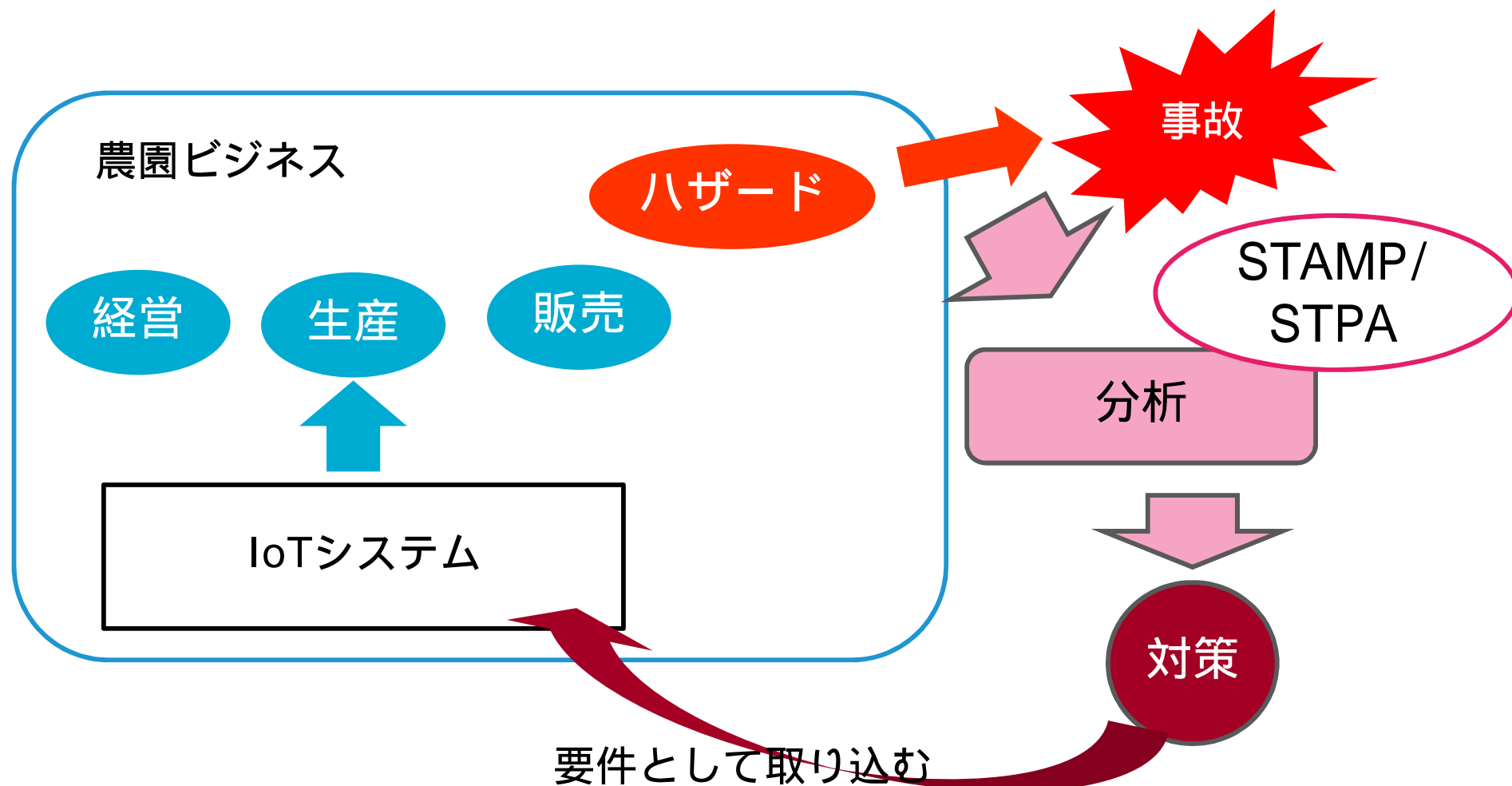
■ 農園モニタリングシステム（信州大学・大阪大学との共同研究）

農園経営者による農作物の生育状況の観察を容易にする



■ 農園ビジネスの安全性について考えたい

- 農園ビジネスそのものの安全性を解析
- 安全性への対策を「IoTシステム」で実現



事故、ハザード、安全制約における考え方

事故やハザードは誰が識別するのか、高レベルなハザードをどのように識別するのか？

コントロールストラクチャ構築における考え方

抽出するコンポーネントの粒度、範囲をどうするか？

プロセスモデル特定の方法

1. プロセスモデルはどのタイミングで特定するのか？

2. プロセスモデルはどのように考えて特定するのか？

■ 、 、 -1は、“Engineering a Safer World”により解決。（「付録1」参照）

■ 「 -2 プロセスモデルはどのように考えて特定するのか」は未解決。



Extending STPA （MIT John Thomas氏提唱）を発見！

■ 現在のSTPAの問題点

- ハザードにつながるコントロールアクションの識別は**アドホック**である。ハザードコントロールアクションを表す4種類のガイドワードが示されているだけである。



Extending STPA :

ハザードにつながるコントロールアクションの識別を支援

- 「ハザードにつながるコントロールアクション」の構造を定義
- コンテキストの情報^{が重要}（ハザードにつながるか決まる）

ハザードにつながるコントロールアクションの構造例：

運転手は、電車が走行中に、「ドアを開ける」を指示する

ソース
コントローラ

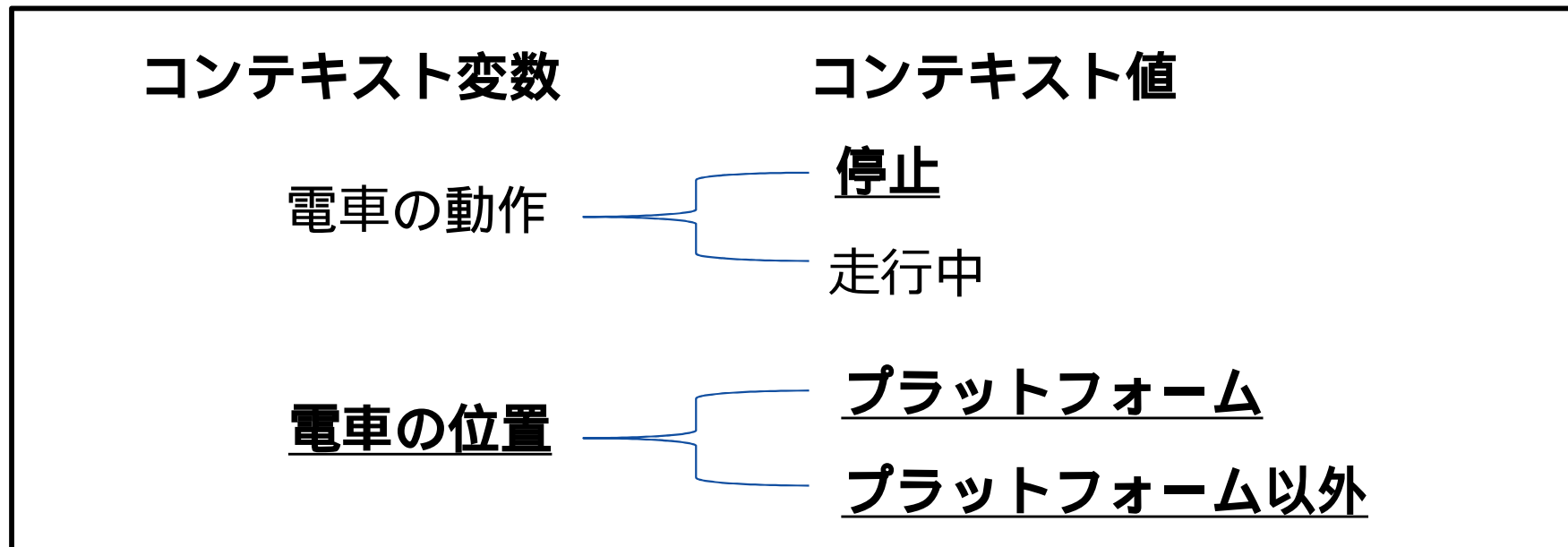
コントロール
アクション タイプ

コンテキスト：
システムの条件あるいは環境

コントローラは、コンテキストを把握する必要がある！

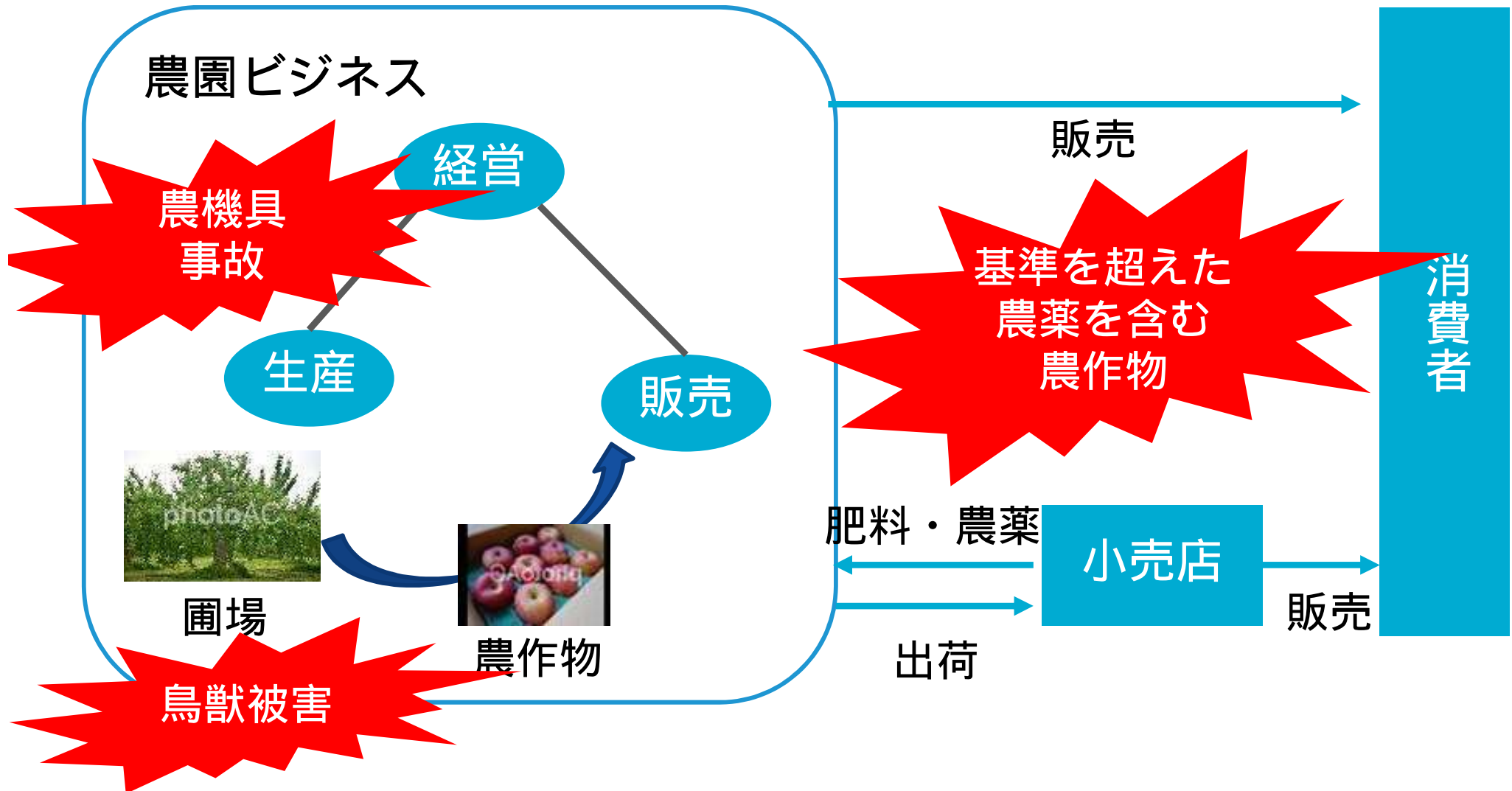
- コンテキストを分解して、追加のガイダンスを得る

コンテキスト「電車の走行中」の分解例：



プロセスモデル

■ 農園ビジネスにおける事故とは



■ Step0準備 1 : 事故、ハザード、安全制約の識別

事故 : 基準値以上の残留農薬を含む農作物が市場に出回る

ハザード :

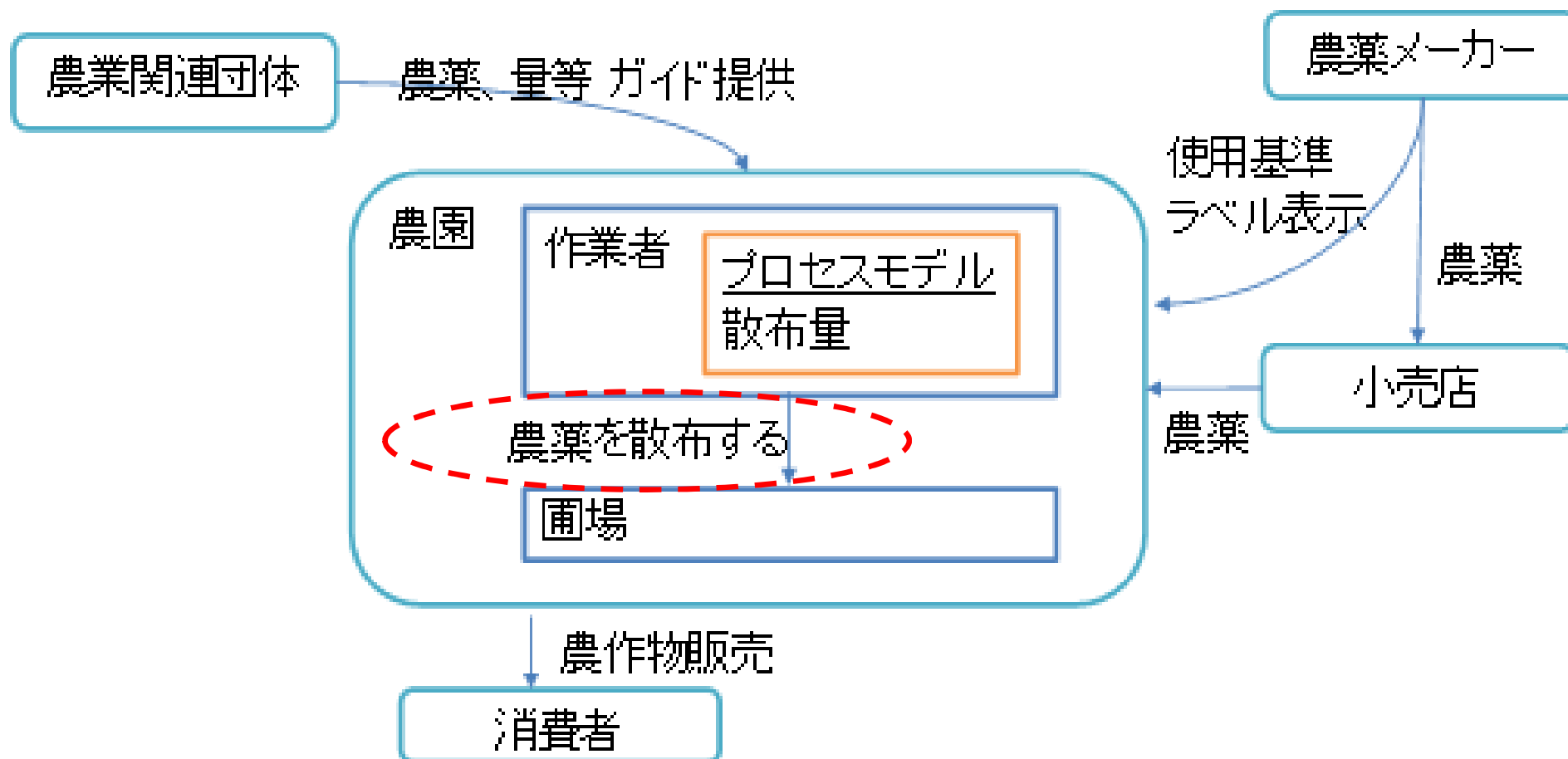
基準値以上の残留農薬を含む農作物を出荷する

安全制約 :

基準値以上の残留農薬を含む農作物を出荷してはならない

■ Step0準備 2 : コントロールストラクチャの構築

ハザード : 基準値以上の残留農薬を含む作物の出荷



■ UCA（安全ではない Control Action）の識別（従来手法）

コントロールアクション	「Not Providing」がハザードを引起す	「Providing」がハザードを引起す	「Wrong Timing / Order」がハザードを引起す	「Stopping Too Soon / Applying Too Long」がハザードを引起す
農薬を散布する	-	(UCA1) 規定値以上の農薬を散布する	(UCA2) 農薬の散布が遅すぎる	-



UCA 1：規定値以上の農薬を散布する



HCF(ハザード原因要因)：散布量が規定値以上であるのに、作業者が規定値未満と認識している

■ Extending STPAを適用

ハザードにつながるコントロールアクション：

作業者が、**散布量が規定値以上**なのに、農薬を散布する



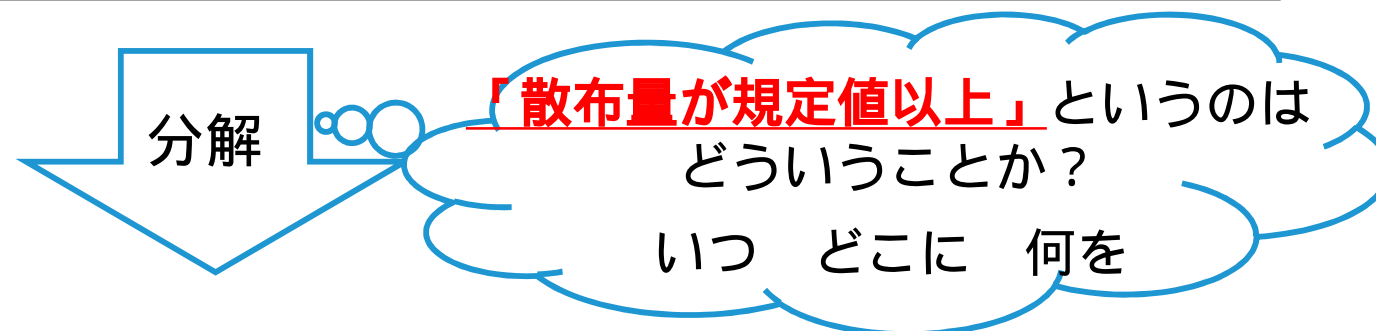
<u>コンテキスト変数</u>	<u>コンテキスト値</u>
散布量	<u>規定値以上</u> or 規定値未満



初期のプロセスモデル

■ Extending STPAを適用

初期のプロセスモデル：



プロセスモデル階層：

規定値以上の散布量

- | | | |
|------------|--------|--------|
| – 今回の散布量 | 規定値以上 | 規定値未満 |
| – 過去の散布量 | 規定値以上 | 規定値未満 |
| – 散布エリア | | |
| – 今回の散布エリア | 正しいエリア | 誤ったエリア |
| – 過去の散布エリア | 正しいエリア | 誤ったエリア |

■ 詳細化したプロセスモデルからUCAを特定

従来手法：

〔 (UCA1) 規定値以上の農薬を散布する 〕

Extending STPA：

(UCA1-1) 今回の散布量が規定値以上であるが、農薬を散布する

(UCA1-2) 過去の散布量が規定値以上であるが、農薬を散布する

(UCA1-3) 今回の散布エリアが誤っているのに、農薬を散布する

(UCA1-4) 過去に対象エリアに誤って農薬を散布しているのに、
重複して農薬を散布する

■ ハザードにつながる一つのシナリオ

作業員1が、エリアAに農薬を散布するところを誤ってエリアBに散布する。（エリアを誤認識する）

作業員2が、正しい散布エリアとしてエリアBへ農薬を散布する。（エリアBへの誤った散布を知らない）

これにより、エリアBに規定値以上に農薬が散布される。



■ 対策

誤ったエリアであることを作業員が認識できるようにする

GPSにより作業員の位置を特定。

散布器具にセンサーを取り付け、誤った散布エリアで散布するとアラームが鳴る。



「IoTシステム」の要件へ

■ 今回の試行でできたこと

- 顧客ビジネスの安全性解析にExtending STPAを適用することで、システム要件に取り込むことができる具体的な対策を得た。

■ 今回の試行で確認できたこと

➤ プロセスモデルの重要性

- ◆ プロセスモデルはコントローラのUCA実行の判断材料なので重要である。

- ◆ UCA、HCFの具体性は、プロセスモデルの明確さに依存する。

➤ Extending STPAの有効性

- ◆ Extending STPAの考え方は、プロセスモデルを明確にするのに有効である。

■ 事故の識別

- 何を事故とするのかという定義は安全性への取り組みのゴールとスコープになるので、取り組みを開始する前に定義しなければならない。
- 事故は、顧客、システムの統制機関、ユーザグループ、保険会社、専門団体、業界標準、その他の利害関係者などから引き出す。

...

■ ハザードの識別

- ハザード識別の前にシステム境界を決める。境界を定義するよい方法は、アクシデントに関係する条件のうちデザイナーがコントロールできる条件を含めるようにすることである。
- ハザードには、“故障（failure）”、“エラー（error）”という用語がふくまれている場合には、誤っている可能性がある。“故障”、“エラー”はハザードそのものではなく、ハザードにつながる原因であることが多い。ハザードとその原因を分けることが重要である。

...

(Nancy Leveson, *Engineering a Safer World*, The MIT Press, 2012)

- はじめてのSTAMP/STPA ～システム思考に基づく新しい安全性解析手法～, IPA/SEC, 2016, <http://www.ipa.go.jp/files/000051829.pdf>
- Nancy Leveson, An STPA Primer, <http://psas.scripts.mit.edu/home/wp-content/uploads/2015/06/STPA-Primer-v1.pdf>
- Nancy Leveson, Engineering a Safer World, The MIT Press, 2012
- John Thomas, Extending and Automating a Systems-Theoretic Hazard Analysis for Requirements Generation and Analysis, <http://sunnyday.mit.edu/JThomas-Thesis.pdf>
- 小林一樹, 作物の生育情報抽出のための高精細画像比較システムの開発, https://www.jstage.jst.go.jp/article/air/22/1/22_24/_pdf, 2013

Foresight in sight

UNISYS

ご清聴ありがとうございました