

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第6973120号
(P6973120)

(45) 発行日 令和3年11月24日 (2021.11.24)

(24) 登録日 令和3年11月8日 (2021.11.8)

(51) Int.Cl.

H04L 12/28 (2006.01)
G06F 21/44 (2013.01)

F 1

H04L 12/28 200Z
G06F 21/44
H04L 12/28 100A

請求項の数 11 (全 17 頁)

(21) 出願番号 特願2018-11780 (P2018-11780)
 (22) 出願日 平成30年1月26日 (2018.1.26)
 (65) 公開番号 特開2019-129500 (P2019-129500A)
 (43) 公開日 令和1年8月1日 (2019.8.1)
 審査請求日 令和2年8月18日 (2020.8.18)

(73) 特許権者 000002130
 住友電気工業株式会社
 大阪府大阪市中央区北浜四丁目5番33号
 (74) 代理人 110000280
 特許業務法人サンクレスト国際特許事務所
 (72) 発明者 山下 哲生
 大阪府大阪市中央区北浜四丁目5番33号
 住友電気工業株式会社内

審査官 野元 久道

(56) 参考文献 国際公開第2013/122177 (WO, A1)
 特開2014-091487 (JP, A)

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】なりすまし検出装置、検出方法、およびコンピュータプログラム

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項1】

通信ネットワークに属する複数の装置への電力供給を個別に制御する電源制御部と、
 前記通信ネットワークの通信状態を取得する取得部と、
 前記複数の装置のうちの1つの装置である対象装置の電力供給状態、および、前記通信
 ネットワークの通信状態に基づいて、前記対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する
 検出部と、を備え、

前記通信ネットワークは、車内の通信ネットワークであり、

前記複数の装置は、それぞれ車載制御装置であり、

前記電源制御部は、前記複数の装置が設置された車両の走行状態に基づいて、前記複数
 の装置への電力供給を個別に制御する、なりすまし検出装置。

10

【請求項2】

通信ネットワークに属する複数の装置への電力供給を個別に制御する電源制御部と、
 前記通信ネットワークの通信状態を取得する取得部と、
 前記複数の装置のうちの1つの装置である対象装置の電力供給状態、および、前記通信
 ネットワークの通信状態に基づいて、前記対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する
 検出部と、を備え、

前記通信ノードの存在が検出されると、前記電源制御部は、被詐称装置である前記対象
 装置の安全性のレベルが所定レベルよりも高いときには、前記対象装置への電力供給を遮
 断する、なりすまし検出装置。

20

【請求項 3】

前記通信ノードの存在が検出されると、前記電源制御部は、被詐称装置である前記対象装置の安全性のレベルが所定レベルよりも高いときには、前記対象装置への電力供給を遮断する、請求項 1 に記載のなりすまし検出装置。

【請求項 4】

前記通信ネットワークは、車内の通信ネットワークであり、
前記複数の装置は、それぞれ車載制御装置である、請求項 2 に記載のなりすまし検出装置。

【請求項 5】

前記対象装置への電力供給が遮断された状態において、前記対象装置を送信元とした通信が生じている場合に、前記検出部は前記通信ノードの存在を検出する、請求項 1 から請求項 4 のいずれか 1 項に記載のなりすまし検出装置。 10

【請求項 6】

前記通信ノードの存在が検出されると、被詐称装置である前記対象装置の識別情報を前記複数の装置のうちの前記対象装置以外の装置である非対象装置に通知する通知部をさらに備える、請求項 1 から請求項 5 のいずれか 1 項に記載のなりすまし検出装置。

【請求項 7】

前記通知部は、前記識別情報を表示装置で表示する処理を実行する、請求項 6 に記載のなりすまし検出装置。

【請求項 8】

複数の装置の属する通信ネットワークにおいて、前記複数の装置のうちの 1 つの装置である対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する方法であって、

前記複数の装置への電力供給を個別に制御するステップと、

前記通信ネットワークの通信状態を取得するステップと、

前記対象装置の電力供給状態、および、前記通信ネットワークの通信状態に基づいて、前記通信ノードの存在を検出するステップと、を備え、

前記通信ネットワークは、車内の通信ネットワークであり、

前記複数の装置は、それぞれ車載制御装置であり、

前記制御するステップは、前記複数の装置が設置された車両の走行状態に基づいて、前記複数の装置への電力供給を個別に制御するステップを含む、検出方法。 30

【請求項 9】

複数の装置の属する通信ネットワークにおいて、前記複数の装置のうちの 1 つの装置である対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する方法であって、

前記複数の装置への電力供給を個別に制御するステップと、

前記通信ネットワークの通信状態を取得するステップと、

前記対象装置の電力供給状態、および、前記通信ネットワークの通信状態に基づいて、前記通信ノードの存在を検出するステップと、を備え、

前記制御するステップは、前記通信ノードの存在が検出された場合に、被詐称装置である前記対象装置の安全性のレベルが所定レベルよりも高いときには、前記対象装置への電力供給を遮断するステップを含む、検出方法。 40

【請求項 10】

なりすまし検出装置としてコンピュータを機能させるためのコンピュータプログラムであって、

前記コンピュータを、

通信ネットワークに属する複数の装置への電力供給を個別に制御する電源制御部と、

前記通信ネットワークの通信状態を取得する取得部と、

前記複数の装置のうちの 1 つの装置である対象装置の電力供給状態、および、前記通信ネットワークの通信状態に基づいて、前記対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する検出部、として機能させ、

前記通信ネットワークは、車内の通信ネットワークであり、

10

20

30

40

50

前記複数の装置は、それぞれ車載制御装置であり、
前記電源制御部は、前記複数の装置が設置された車両の走行状態に基づいて、前記複数の装置への電力供給を個別に制御する、コンピュータプログラム。

【請求項 11】

なりすまし検出装置としてコンピュータを機能させるためのコンピュータプログラムであって、

前記コンピュータを、

通信ネットワークに属する複数の装置への電力供給を個別に制御する電源制御部と、

前記通信ネットワークの通信状態を取得する取得部と、

前記複数の装置のうちの 1 つの装置である対象装置の電力供給状態、および、前記通信ネットワークの通信状態に基づいて、前記対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する検出部、として機能させ。

前記通信ノードの存在が検出されると、前記電源制御部は、被詐称装置である前記対象装置の安全性のレベルが所定レベルよりも高いときには、前記対象装置への電力供給を遮断する、コンピュータプログラム。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

この発明はなりすまし検出装置、検出方法、およびコンピュータプログラムに関し、特に、車載装置への電力供給を制御するなりすまし検出装置、検出方法、およびコンピュータプログラムに関する。 10

【背景技術】

【0002】

近年、自動車の技術分野においては、車両の高機能化が進行しており、多種多様な車載機器が車両に搭載されている。従って、車両には、各車載機器を制御するための制御装置である、所謂 ECU (Electronic Control Unit) が多数搭載されている。

ECU の種類には、例えば、アクセル、ブレーキ、ハンドルの操作に対してエンジンやブレーキ、EPS (Electric Power Steering) 等の制御を行う走行系に関わるもの、乗員によるスイッチ操作に応じて車内照明やヘッドライトの点灯 / 消灯と警報器の吹鳴等の制御を行うボディ系 ECU 、運転席近傍に配設されるメータ類の動作を制御するメータ系 ECU などがある。 20

【0003】

複数の ECU を含む車内ネットワークに対して悪意ある第三者のアクセスが成功すると、車外装置を用いて送信元をいずれかの ECU と詐称して（なりすまして）他の ECU にメッセージを送信する場合が想定される。

【0004】

この問題に対して、特許文献 1 には、CAN (Controller Area Network) 通信システムを構成する複数の ECU の各々において、受信したフレームに含まれる送信元 ID が自身の ID である場合になりすましを検出する技術が開示されている。 30

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【特許文献 1】特開 2014 - 11621 号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

しかしながら、特許文献 1 では、ECU は自分が送信元と詐称されていることのみ検出するものであるため、すべての ECU について送信元が詐称されているか否かを判定するためには、すべての ECU が検出処理を行う必要がある。そのため、全体として ECU の処理負荷が高くなることがある。 50

【0007】

本発明のある局面における目的は、容易な制御によって、対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出することにより、なりすましの存在を高精度で検出するなりすまし検出装置、その検出方法、およびコンピュータプログラムを提供することである。

【課題を解決するための手段】

【0008】

ある実施の形態に従うと、なりすまし検出装置は、通信ネットワークに属する複数の装置への電力供給を個別に制御する電源制御部と、通信ネットワークの通信状態を取得する取得部と、複数の装置のうちの1つの装置である対象装置の電力供給状態、および、通信ネットワークの通信状態に基づいて、対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する検出部と、を備える。

10

【0009】

他の実施の形態に従うと、検出方法は、複数の装置の属する通信ネットワークにおいて、複数の装置のうちの1つの装置である対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する方法であって、複数の装置への電力供給を個別に制御するステップと、通信ネットワークの通信状態を取得するステップと、対象装置の電力供給状態、および、通信ネットワークの通信状態に基づいて、通信ノードの存在を検出するステップと、を備える。

【0010】

他の実施の形態に従うと、コンピュータプログラムはなりすまし検出装置としてコンピュータを機能させるためのコンピュータプログラムであって、コンピュータを、通信ネットワークに属する複数の装置への電力供給を個別に制御する電源制御部と、通信ネットワークの通信状態を取得する取得部と、複数の装置のうちの1つの装置である対象装置の電力供給状態、および、通信ネットワークの通信状態に基づいて、対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する検出部、として機能させる。

20

【発明の効果】

【0011】

この発明によると、対象装置の電力供給状態および通信ネットワークの通信状態に基づいて対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出することにより、容易な制御によって高精度でなりすましの存在を検出することができる。

30

【図面の簡単な説明】

【0012】

【図1】実施の形態にかかる車両の構成を表した概略図である。

【図2】中継装置の内部構成を示すブロック図である。

【図3】電源制御装置の内部構成を示すブロック図である。

【図4】第1の実施の形態にかかる検出処理の流れを表したフローチャートである。

【図5】第2の実施の形態にかかる検出処理の流れを表したフローチャートである。

【発明を実施するための形態】

【0013】

[実施の形態の説明]

本実施の形態には、少なくとも以下のものが含まれる。すなわち、

40

(1) 本実施の形態に含まれるなりすまし検出装置は、車内の通信ネットワークに属する複数の車載制御装置への電力供給を個別に制御する電源制御部と、通信ネットワークの通信状態を取得する取得部と、複数の車載制御装置のうちの1つの車載制御装置である対象装置の電力供給状態、および、通信ネットワークの通信状態に基づいて、対象装置を詐称する通信ノードの存在、つまり、なりすましの存在を検出する検出部と、を備える。

対象装置の電力供給状態および通信ネットワークの通信状態に基づいて対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出することにより、容易な制御によって高精度でなりすましの存在を検出することができる。また、複数の車載制御装置への電力供給を個別に制御することによって、複数の車載制御装置のいずれも対象装置としてなりすましの存在を検出することができる。

50

【0014】

(2) 好ましくは、対象装置への電力供給が遮断された状態において、対象装置を送信元とした通信が生じている場合に、検出部は上記通信ノードの存在を検出する。

対象装置への電力供給が遮断されている場合には当該対象装置を送信元とした通信は生じないため、対象装置への電力供給が遮断されている状態においては、当該対象装置を送信元とした通信が生じているか否かという容易な判定によって高精度でなりすましの存在を検出できる。

【0015】

(3) 好ましくは、なりすまし検出装置は、通信ノードの存在が検出されると、被詐称装置である対象装置の識別情報を複数の車載制御装置のうちの対象装置以外の車載制御装置である非対象装置に通知する通知部をさらに備える。

被詐称装置である対象装置の識別情報が通知されることによって、非対象装置は当該対象装置を送信元とした送信メッセージに対処することができる。

【0016】

(4) 好ましくは、通知部は、識別情報を表示装置で表示する処理を実行する。

これにより、ユーザは、対象装置を表示装置の表示によって知ることができる。

【0017】

(5) 好ましくは、通信ノードの存在が検出されると、電源制御部は、被詐称装置である対象装置の安全性のレベルが所定レベルよりも高いときには、対象装置への電力供給を遮断する。

これにより、対象装置の安全性のレベルが高い場合に、当該車両における安全性を確保することができる。

【0018】

(6) 本実施の形態に含まれる検出方法は、(1)～(5)のいずれか1つに記載のなりすまし装置において、複数の車載制御装置のうちの1つの車載制御装置である対象装置を詐称する通信ノードの存在を検出する方法である。

かかる検出方法は、上記(1)～(5)のなりすまし検出装置と同様の効果を奏する。

【0019】

(7) 本実施の形態に含まれるコンピュータプログラムは、コンピュータを、(1)～(5)のいずれか1つに記載のなりすまし検出装置として機能させる。

かかるコンピュータプログラムは、上記(1)～(5)のなりすまし検出装置と同様の効果を奏する。

【0020】

[実施の形態の詳細]

以下に、図面を参照しつつ、好ましい実施の形態について説明する。以下の説明では、同一の部品および構成要素には同一の符号を付してある。それらの名称および機能も同じである。したがって、これらの説明は繰り返さない。

【0021】

<第1の実施の形態>

〔車両構成〕

図1は第1の実施の形態にかかる車両の構成を表した概略図である。

図1を参照して、本実施の形態にかかる車両1は、車外装置と通信するための車外通信機15と、複数のECU(Electronic Control Unit)30A, 30B, 30C, ...と、車外装置と複数のECU30A, 30B, 30C, ...との通信を中継するECUである中継装置10と、これらに電力を供給するバッテリ40と、電源制御装置20と、を含む。複数のECU30A, 30B, 30C, ...を代表させてECU30とも称する。複数のECU30それぞれを区別するときには、ECU-1, ECU-2, ECU-3, ...とも表現する。バッテリ40は、メインバッテリおよびサブバッテリからなるものであってよい。

【0022】

10

20

30

40

50

各 ECU30 は、中継装置 10 において終端する車内通信線 16 によって接続されて、中継装置 10 とともに車内の通信ネットワーク 4 を構成する。通信ネットワーク 4 は ECU30 同士の通信を可能とする、バス型の通信ネットワーク（たとえば、CAN（Controller Area Network））よりなる。この通信方式のネットワークでは、データフレームと呼ばれるフォーマットに情報を格納して送受信される。

【0023】

通信ネットワーク 4 は、CAN だけでなく、LIN（Local Interconnect Network）、CANFD（CAN with Flexible Data Rate）、Ethernet（登録商標）又は MOST（Media Oriented Systems Transport：MOST は登録商標）などの通信規格を採用するネットワークであってもよい。

10

【0024】

ECU30 は、たとえば、アクセル、ブレーキ、ハンドルの操作に対してエンジンやブレーキ、EPS（Electric Power Steering）等の制御を行うパワー・トレイン系 ECU、スイッチ操作に応じて車内照明やヘッドライトの点灯／消灯と警報器の吹鳴等の制御を行うボディ系 ECU、運転席近傍に配設されるメータ類の動作を制御するメータ系 ECU などである。

【0025】

中継装置 10 は、さらに、所定規格の通信線を介して車外通信機 15 と接続されている。または、中継装置 10 は、車外通信機 15 を搭載していてもよい。車外通信機 15 は、インターネット等の広域通信網 2 を介して、車外装置と無線通信する。車外装置は、たとえば、ECU30 の更新用プログラムを保存するサーバ 5 である。または、車外通信機 15 は図示しないプラグを有し、当該プラグに接続された車外装置と有線にて通信してもよい。車外通信機 15 は、ユーザが所有する携帯電話機、スマートフォン、タブレット型端末、ノート PC（Personal Computer）等の装置であってもよい。

20

【0026】

中継装置 10 は、車外装置から車外通信機 15 が受信した情報を ECU30 に中継する。また、中継装置 10 は、ECU30 から受信した情報を車外通信機 15 に中継する。車外通信機 15 は、中継された情報を車外装置に無線送信する。

【0027】

バッテリ 40 は、電力線 18 を介して電源制御装置 20 と接続され、電源制御装置 20 は、電力線 17A, 17B, 17C, ... を介して ECU30A, 30B, 30C ... それぞれと接続されている。電力線 17A, 17B, 17C, ... を代表させて電力線 17 とも称する。

30

【0028】

中継装置 10 は、さらに、車内通信線 16 を介して電源制御装置 20 と接続されている。または、中継装置 10 は、電源制御装置 20 を搭載していてもよい。電源制御装置 20 は、バッテリ 40 から ECU30 への電力供給を制御する。

【0029】

〔中継装置の構成〕

図 2 は、中継装置 10 の内部構成を示すブロック図である。

40

図 2 に示すように、中継装置 10 は、制御部 11、記憶部 12、および車内通信部 13 などを備える。

【0030】

中継装置 10 の制御部 11 は、CPU（Central Processing Unit）を含むマイコンからなる。マイコンの種類は特定の種類に限定されない。制御部 11 の CPU は、記憶部 12 に記憶された 1 または複数のプログラムを読み出して各種処理を実行するための機能を有している。

制御部 11 の CPU は、たとえば時分割で複数のプログラムを切り替えて実行することにより、複数のプログラムを並列的に実行可能である。

【0031】

50

制御部 11 の C P U は、1 または複数の大規模集積回路 (L S I) を含む。複数の L S I を含む C P U では、複数の L S I が協働して当該 C P U の機能を実現する。

【 0 0 3 2 】

制御部 11 の C P U が実行するコンピュータプログラムは、C D - R O M や D V D - R O M などの記録媒体に記録した状態で譲渡することもできるし、サーバコンピュータなどのコンピュータ装置からのダウンロードによって譲渡することもできる。

【 0 0 3 3 】

記憶部 12 は、フラッシュメモリ若しくは E E P R O M (Electrically Erasable Programmable Read Only Memory) などの不揮発性のメモリ素子よりなる。

記憶部 12 は、制御部 11 の C P U が実行するプログラムまたは実行に必要なデータなどを記憶する記憶領域を有する。

【 0 0 3 4 】

車内通信部 13 には車内通信線 16 が接続されている。車内通信部 13 は、C A N などの所定の通信規格に則って、E C U 30 と通信する通信装置よりなる。

車内通信部 13 は、制御部 11 の C P U から与えられた情報を所定の E C U 30 宛てに送信し、E C U 30 が送信元の情報を制御部 11 の C P U に与える。

【 0 0 3 5 】

車外通信機 15 は、アンテナと、アンテナからの無線信号の送受信を実行する通信回路とを含む無線通信機よりなる。車外通信機 15 は、携帯電話網等の広域通信網 2 に接続されることにより車外装置との通信が可能である。

車外通信機 15 は、図示しない基地局により形成される広域通信網 2 を介して、制御部 11 の C P U から与えられた情報をサーバ 5 等の車外装置に送信するとともに、車外装置から受信した情報を制御部 11 の C P U に与える。

【 0 0 3 6 】

〔 電源制御装置の構成 〕

図 3 は、電源制御装置 20 の内部構成を示すブロック図である。

図 3 に示すように、電源制御装置 20 は、制御部 21 、記憶部 22 、および車内通信部 23 などを備える。

【 0 0 3 7 】

電源制御装置 20 の制御部 21 は C P U を含むマイコンからなる。マイコンの種類は特定の種類に限定されない。制御部 21 の C P U は、記憶部 22 に記憶された 1 または複数のプログラムを読み出して、各種処理を実行するための機能を有している。

制御部 21 の C P U は、たとえば時分割で複数のプログラムを切り替えて実行することにより、複数のプログラムを並列的に実行可能である。

【 0 0 3 8 】

制御部 21 の C P U は、1 または複数の大規模集積回路 (L S I) を含む。複数の L S I を含む C P U では、複数の L S I が協働して当該 C P U の機能を実現する。

【 0 0 3 9 】

制御部 21 の C P U が実行するコンピュータプログラムは、C D - R O M や D V D - R O M などの記録媒体に記録した状態で譲渡することもできるし、サーバコンピュータなどのコンピュータ装置からのダウンロードによって譲渡することもできる。

【 0 0 4 0 】

記憶部 22 は、フラッシュメモリ若しくは E E P R O M などの不揮発性のメモリ素子よりなる。

記憶部 22 は、制御部 21 の C P U が実行するプログラムおよび実行に必要なデータなどを記憶する記憶領域を有する。

【 0 0 4 1 】

車内通信部 23 には車内通信線 16 が接続されている。車内通信部 23 は、C A N などの所定の通信規格に則って、中継装置 10 と通信する通信装置よりなる。

車内通信部 23 は、制御部 21 の C P U から与えられた情報を所定の中継装置 10 宛て

10

20

30

40

50

に送信し、中継装置 10 が送信元の情報を制御部 21 の C P U に与える。

【 0 0 4 2 】

電源制御装置 20 は、さらに、バッテリ 40 と電力線 18 を介して接続されたメインスイッチ 25 と、 E C U 3 0 A に電力線 17 A を介して接続された第 1 個別スイッチ 27 A 、 E C U 3 0 B に電力線 17 B を介して接続された第 2 個別スイッチ 27 B 、 E C U 3 0 C に電力線 17 C を介して接続された第 3 個別スイッチ 27 C 、 … と、を含み、個別スイッチ 27 A , 27 B , 27 C , … は、それぞれメインスイッチ 25 および電力線 18 を介してバッテリ 40 と接続されている。個別スイッチ 27 A , 27 B , 27 C , … を代表させて個別スイッチ 27 とも称する。

【 0 0 4 3 】

メインスイッチ 25 および個別スイッチ 27 は電力供給を許容、遮断する機能を有する回路であって、たとえば、トランジスタ、 F E T (Field Effect Transistor : 電界効果トランジスタ) 、および、リレー回路、などを含む回路である。

【 0 0 4 4 】

電源制御装置 20 は、さらに、メインスイッチ 25 を駆動するための第 1 駆動回路 24 と、個別スイッチ 27 それぞれを独立して駆動するための第 2 駆動回路 26 と含む。これら駆動回路 24 , 26 は制御部 21 に接続されて、制御部 21 の制御に従ってそれぞれメインスイッチ 25 および個別スイッチ 27 を駆動する。

【 0 0 4 5 】

メインスイッチ 25 の駆動は、 O N 状態または O F F 状態を他方状態に切り替えることである。第 1 駆動回路 24 は、制御部 21 の C P U からの制御信号に従って、メインスイッチ 25 を O N 状態から O F F 状態、または、 O F F 状態から O N 状態に切り替える。従って、メインスイッチ 25 は、 O N 状態、または、 O F F 状態のいずれか一方の状態を探る。

【 0 0 4 6 】

個別スイッチ 27 の駆動は、一例として、それぞれ独立して、 O N 状態または O F F 状態を他方状態に切り替えることである。第 2 駆動回路 26 は、制御部 21 の C P U からの制御信号に従って、個別スイッチ 27 を個別に、 O N 状態から O F F 状態、または、 O F F 状態から O N 状態に切り替える。従って、 E C U 3 0 A , 3 0 B , 3 0 C それぞれに対応した個別スイッチ 27 A , 27 B , 27 C は、以下の O N 状態または O F F 状態の組合せを探り得る。

- 1) E C U 3 0 A (O N) 、 E C U 3 0 B (O N) 、 E C U 3 0 C (O N)
- 2) E C U 3 0 A (O N) 、 E C U 3 0 B (O N) 、 E C U 3 0 C (O F F)
- 3) E C U 3 0 A (O N) 、 E C U 3 0 B (O F F) 、 E C U 3 0 C (O N)
- 4) E C U 3 0 A (O N) 、 E C U 3 0 B (O F F) 、 E C U 3 0 C (O F F)
- 5) E C U 3 0 A (O F F) 、 E C U 3 0 B (O N) 、 E C U 3 0 C (O N)
- 6) E C U 3 0 A (O F F) 、 E C U 3 0 B (O N) 、 E C U 3 0 C (O F F)
- 7) E C U 3 0 A (O F F) 、 E C U 3 0 B (O F F) 、 E C U 3 0 C (O N)
- 8) E C U 3 0 A (O F F) 、 E C U 3 0 B (O F F) 、 E C U 3 0 C (O F F)

【 0 0 4 7 】

メインスイッチ 25 が O N 状態の場合、個別スイッチ 27 が O N 状態の E C U 3 0 にのみバッテリ 40 から電力が供給される。上記 1) では E C U 3 0 A , 3 0 B , 3 0 C に電力が供給される。上記 2) では E C U 3 0 A , 3 0 B に電力が供給され、 E C U 3 0 C には供給されない。

【 0 0 4 8 】

メインスイッチ 25 が O F F 状態の場合、個別スイッチ 27 の状態に関わらず、すべての E C U 3 0 にバッテリ 40 から電力が供給されない。

【 0 0 4 9 】

車両 1 には、ユーザ (ドライバー) が操作可能な、図示しない電源スイッチが備えられ、制御部 21 は、電源スイッチに対して電源 O N の操作が行われると第 1 駆動回路 24 に

10

20

30

40

50

メインスイッチ25をON状態にさせる。また、電源OFFの操作が行われると第1駆動回路24にメインスイッチ25をOFF状態にさせる。

制御部21は、後述する中継装置10での検出処理に従って個別スイッチ27を個別に駆動する。そのため、制御部21は、個別スイッチ27を個別に駆動することによって各ECU30への電力供給を制御する電源制御部211を含む。この機能は、制御部21のCPUが記憶部22に記憶されているプログラムを読み出して実行することによって、主にCPUによって実現される。

【0050】

【検出処理】

車両1の走行中には、通信ネットワーク4では数多くのデータフレームが送受信されている。中継装置10の制御部11は、通信ネットワーク4におけるECU30間の通信を制御する通信制御部111を有する(図2)。この機能は、制御部11のCPUが記憶部12に記憶されているプログラムを読み出して実行することによって、主にCPUによって実現される。

10

【0051】

通信ネットワーク4で送受信されるデータフレームには送信元のECUを示す識別情報(ID)が含まれる。悪意ある第三者の通信ノードが通信ネットワーク4にアクセスし、送信元のIDを詐称してあるECU30(たとえばECU30A)のIDとしたデータフレームを通信ネットワーク4に送信すると、当該データフレームを受信した他のECU30は、当該データフレームの送信元を上記ECU30(たとえばECU30A)と認識する。この状態は、あるECU30が上記通信ノードによってなりすまされている状態であって、当該あるECU30が被詐称ECUとなる。以降の説明では、送信元を詐称した通信を詐称通信とも称する。

20

【0052】

本実施の形態においては、中継装置10がなりすまし検出装置として機能する。なりすまし検出装置として機能する中継装置10の制御部11は、複数のECU30A, 30B, 30Cのうちの1台のECU(たとえばECU30A)について、当該ECUを被詐称ECUとした詐称通信の存在、つまり、当該ECUを詐称する通信ノード(なりすまし)の存在を検出する検出処理を実行する。以降の説明において、被詐称ECUとした詐称通信を検出する対象となる、複数のECU30A, 30B, 30Cのうちの1台のECUを対象ECU、対象ECU以外のECUを非対象ECUと称する。

30

【0053】

複数のECU30A, 30B, 30Cのうちの1台のECUが対象ECUとされる。対象ECUは、複数のECU30A, 30B, 30Cの中から予め規定された順に決定されてもよい。これにより、複数のECU30A, 30B, 30Cすべてが、順に、対象ECUとして、詐称通信の存在が検出される。

【0054】

他の例として、対象ECUは、後述する、被詐称ECUである可能性のあるECUの判定結果に基づいて決定されてもよい。これにより、被詐称ECUである可能性のあるECUを対象ECUとして詐称通信の存在が検出されるため、高精度で詐称通信の存在が検出される。

40

【0055】

図2を参照して、中継装置10の制御部11は、検出処理を実行するための機能として、通信制御部111と、取得部112と、検出部113と、通知部114と、を有する。これら機能は、制御部11のCPUが記憶部12に記憶されているプログラムを読み出して実行することによって、主にCPUによって実現される。

【0056】

検出処理は、対象ECUに対する電力供給を遮断、許容する電源制御処理を含む。通信制御部111は、対象ECUの個別スイッチ27のON/OFF状態を独立して切り替えることを指示する制御信号を車内通信部13に渡し、電源制御装置20に送信させる。こ

50

の制御信号に従って、電源制御装置 20 の電源制御部 211 は、対象 ECU の個別スイッチ 27 の ON / OFF 状態を切り替える。これらの機能により、電源制御処理が実行される。

【 0 0 5 7 】

好ましくは、電源制御処理は対象 ECU の個別スイッチ 27 を ON 状態から OFF 状態に切り替えることの可否を、車両 1 の走行状態に基づいて判定する処理を含む。たとえば、対象 ECU が車両 1 の現在の走行状態に必要な機能を制御する ECU である場合、切替が否と判定される。車両 1 の現在の走行状態に必要であっても、後述する検出処理に要する時間程度であれば電力供給が遮断されてもよい場合には、切替が可と判定される。通信制御部 111 は、切替が可と判定した場合に、対象 ECU の個別スイッチ 27 を OFF 状態とする制御信号を電源制御装置 20 に送信させる。

10

【 0 0 5 8 】

さらに、通信制御部 111 は、通信ネットワーク 4 の通信状態を取得する。通信ネットワーク 4 の通信状態は、各 ECU 30 について当該 ECU 30 の ID が送信元 ID であるデータフレームが車内通信線 16 で転送されているか否か、つまり、対象 ECU を送信元とする通信が生じているか否かの判定結果を含む。通信制御部 111 は、車内通信部 13 によって受信された、車内通信線 16 で転送されるすべてのデータフレームを解析して、各データフレームに含まれる送信元 ID を取得することによって、各 ECU 30 について当該 ECU 30 を送信元とするデータフレームが車内通信線 16 で転送されているか否かを判定可能である。取得部 112 は、通信制御部 111 から通信ネットワーク 4 の通信状態を取得する。

20

【 0 0 5 9 】

上記のように、被詐称 ECU である可能性のある ECU の判定結果に基づいて対象 ECU を特定する場合、取得部 112 は、通信制御部 111 から取得した通信ネットワーク 4 の通信状態より、各 ECU 30 についての当該 ECU 30 を送信元とするデータフレームの転送頻度を特定する。転送頻度は、たとえば、所定時間内における同一の ECU 30 を送信元としたデータフレームの転送回数、または、同一の ECU 30 を送信元としたデータフレームの転送間隔などである。

【 0 0 6 0 】

通信制御部 111 は、取得部 112 で特定された各 ECU 30 の当該 ECU 30 を送信元とするデータフレームの転送頻度に基づいて上記判定を実行する。一例として、電源制御部 211 は、データフレームの転送頻度が、予め記憶している閾値より高い送信元の ECU が被詐称 ECU の可能性があると判定する。本来の ECU 30 から送信されるデータフレームに加えて送信元を参詐称したデータフレームが追加されることによって、当該 ECU 30 を送信元とするデータフレームの転送頻度が高くなっている可能性があるためである。閾値は、学習によって ECU 30 ごとに設定されるものであってもよい。

30

【 0 0 6 1 】

検出部 113 は、対象 ECU の電源状態と通信ネットワーク 4 の通信状態に基づいて、当該対象 ECU について当該対象 ECU を被詐する通信ノードの存在を検出する。具体的に、検出部 113 は、対象 ECU の個別スイッチ 27 が OFF 状態において、当該対象 ECU を送信元とする通信が生じている場合に、当該対象 ECU を被詐する通信ノードが存在すると検出する。そうでない場合には、当該通信ノードの存在が検出されない。電力供給が遮断されている対象 ECU からはデータフレームが送信されないため、対象 ECU の個別スイッチ 27 が OFF 状態において当該対象 ECU を送信元とするデータフレームが転送されている場合には、そのデータフレームの真の送信元は対象 ECU ではないためである。

40

【 0 0 6 2 】

通知部 114 は、検出部 113 において当該対象 ECU を被詐する通信ノードの存在が検出された場合に、被詐称 ECU である対象 ECU を非対象 ECU に通知する。

好ましくは、通知部 114 は、検出結果、および / または、被詐称 ECU をユーザに通

50

知する処理を実行する。ユーザに通知する処理は、たとえば、図示しない表示装置で表示するための処理や、図示しないブザー等の音声出力装置で音声出力するための処理である。表示装置は、たとえば、インジケータ、ナビゲーション装置のディスプレイ、または、マルチファンクションディスプレイ、などの、車内のユーザが視認可能な表示装置である。この場合、通知部 114 は検出結果の出力を指示するコマンドを含むデータフレームを生成し、車内通信部 13 に上記の表示装置や音声出力装置を制御する ECU30 に対して当該データフレームを送信させる。

【0063】

または、ユーザに通知する処理は、予め登録された通信装置に送信する処理であってもよい。通信装置は、たとえば、スマートフォン、携帯電話、および、タブレット端末などである。この場合、通知部 114 は検出結果を表したメッセージの指定した通信装置への送信を指示するデータフレームを生成し、車外通信機 15 に、指定された通信装置へメッセージを送信させる。

【0064】

図 4 は、制御部 11 が実行する第 1 の実施の形態にかかる検出処理の流れを表したフローチャートである。中継装置 10 の制御部 11 は、記憶部 12 に記憶されているプログラムを読み出して実行することによって図 4 のフローチャートに表された処理を実行する。中継装置 10 の制御部 11 は、車両 1 の停車中に図 4 に示された検出処理を繰り返し実行する。

【0065】

図 4 を参照して、制御部 11 は通信ネットワーク 4 の通信状態を取得し、各 ECU30 を送信元としたデータフレームの転送頻度を予め記憶している閾値と比較する。この比較に基づいて、各 ECU30 について被詐称 ECU である可能性の有無を判定する（ステップ S101）。

【0066】

ある ECU30 について、当該 ECU30 を送信元としたデータフレームの転送頻度が閾値よりも高い場合、制御部 11 は当該 ECU30 が被詐称 ECU である可能性が有ると判定する（ステップ S101 で YES）。この場合、制御部 11 は、当該 ECU30 を対象 ECU として以降の処理を実行する。

【0067】

制御部 11 は、車両 1 の走行状態に基づいて対象 ECU の個別スイッチ 27 を OFF 状態に切り替えることの可否を判定する（ステップ S103）。切替が可能な状態である場合（ステップ S103 で YES）、制御部 11 は、当該個別スイッチ 27 を OFF 状態とすることを電源制御装置 20 に指示する（ステップ S105）。これにより、対象 ECU に対する電力供給が遮断される。

【0068】

制御部 11 は、通信ネットワーク 4 の通信状態に基づいて、対象 ECU に対する電力供給が遮断されている状態において通信ネットワーク 4 で対象 ECU を送信元とする通信が生じているか否かを判定する（ステップ S107）。通信ネットワーク 4 において対象 ECU を送信元とするデータフレームが転送されている場合（ステップ S107 で YES）、制御部 11 は対象 ECU を詐称する通信ノードの存在を検出する（ステップ S109）。

。

【0069】

そうでない場合には（ステップ S107 で NO）、制御部 11 は、対象 ECU を詐称する通信ノードの存在を検出せず、対象 ECU の個別スイッチ 27 を ON 状態に戻すことを電源制御装置 20 に指示する（ステップ S119）。これにより、対象 ECU に対する電力供給が再開される。

【0070】

詐称通信の存在が検出されると、制御部 11 は、非対象 ECU に被詐称 ECU である対象 ECU（の ID）を通知する（ステップ S111）。これにより、非対象 ECU は、被

10

20

30

40

50

詐称 ECU が送信元であるデータフレームを破棄する、などの予め規定された処理を実行することができる。

【0071】

好ましくは、ステップ S111 で制御部 11 は、インジケータ、ナビゲーション装置のディスプレイ、または、マルチファンクションディスプレイ、などの、車内のユーザが視認可能な表示装置や、ブザー等の音声出力装置によって、検出結果、および／または、被詐称 ECU を通知する。これにより、運転者などの車内のユーザは ECU30 になりましたデータフレームを送信している通信ノードの存在を知ることができる。

【0072】

また、好ましくは、ステップ S111 で制御部 11 は、予め登録された通信装置にメッセージを送信することによって検出結果、および／または、被詐称 ECU を通知する。これにより、ユーザが車外であっても、ECU30 になりましたデータフレームを送信している通信ノードの存在を知ることができる。 10

【0073】

通知の後、制御部 11 は、対象 ECU の個別スイッチ 27 を ON 状態に戻すことを電源制御装置 20 に指示する（ステップ S113）。これにより、対象 ECU に対する電力供給が再開される。

【0074】

〔第 1 の実施の形態の効果〕

第 1 の実施の形態にかかる車両 1 は、ECU30 ごとの個別スイッチ 27 を有し、電源制御装置 20 が ECU30 ごとに独立して個別スイッチ 27 の ON / OFF を切り替える。これにより、各 ECU30 を個別に対象 ECU として、対象 ECU への電力供給を遮断させることができる。 20

【0075】

対象 ECU への電力供給が遮断された状態において対象 ECU を送信元とするデータフレームが車内通信線 16 で転送されている場合、当該データフレームの真の送信元は対象 ECU ではない。そのため、対象 ECU の個別スイッチ 27 が OFF 状態において、当該対象 ECU を送信元とする通信が生じているか否かの判定結果に基づいて、当該 ECU を詐称する通信ノードの存在、すなわちなりすましの存在を容易に検出できる。

【0076】

電源制御装置 20 が ECU30 ごとに独立して個別スイッチ 27 の ON / OFF を切り替えることによって、いずれの ECU30 についても、それぞれを対象 ECU として当該対象 ECU を詐称する通信ノードの存在、すなわちなりすましの存在を検出できる。 30

【0077】

〔第 2 の実施の形態〕

第 2 の実施の形態では、中継装置 10 は、検出処理において、対象 ECU の安全性のレベルに応じた電源制御処理を実行する。安全性のレベルは、たとえば、ISO (International Organization for Standardization (国際標準化機構)) の規定する ISO 26262 機能安全規格が知られている。ISO 26262 規格は、機能安全の指標として ASIL (Automotive Safety Integrity Level : 安全性要求レベル) を規定し、各安全要求に QM (Quality Management), A, B, C, D のレベルを割り当てる。D が割り当たられた機能は最も高いレベルの安全方策が求められ、A が割り当たられた機能は最も低い。QM が割り当たられた機能は、安全性と関連がないことを指す。この場合、中継装置 10 の制御部 11 は、ECU30 ごとの ASIL のレベルを予め記憶している。 40

【0078】

図 5 は、制御部 11 が実行する第 2 の実施の形態にかかる検出処理の流れを表したフローチャートである。第 2 の実施の形態にかかる検出処理は、図 4 の第 1 の実施の形態にかかる検出処理と比較してステップ S201 の処理が含まれている点が異なる。そこで、ここでは第 1 の実施の形態にかかる検出処理と異なる点を説明する。

【0079】

図5を参照して、制御部11は、詐称通信の存在が検出され、非対象ECUに被詐称ECUである対象ECU(のID)を通知すると(ステップS111)、対象ECUのASILレベルが所定レベル以上高い(たとえば「D」である)場合には(ステップS201でYES)、対象ECUの個別スイッチ27をON状態に戻すことを電源制御装置20に指示することなくOFF状態を維持して、一連の検出動作を終了する。これにより、対象ECUへの電力供給が遮断された状態が維持され、対象ECUはデータフレームを送信することがなくなる。すなわち、被詐称ECUである対象ECUは通信ネットワーク4から切り離される。

【0080】

好ましくは、上記ステップS111での通知の際に、被詐称ECUである対象ECUのASILレベルが所定レベル以上高い場合には(ステップS201でYES)、制御部11は、非対象ECUに対して対象ECUを送信元とするデータフレームを受信しないように通知してもよい。

10

【0081】

〔第2の実施の形態の効果〕

第2の実施の形態にかかる電源制御処理を含む検出処理が実行されることによって、安全性のレベルの高いECUを詐称する通信ノードの存在が検出された場合には当該詐称通信の解消の有無に関わらずに被詐称ECUである対象ECUが通信ネットワーク4から切り離される。または、当該検出以降は非対象ECUが被詐称ECUである対象ECUを送信元とするデータフレームを受信しなくなる。これにより、車両における安全性を確保することができる。

20

【0082】

<変形例>

第2の実施の形態の変形例として、詐称通信が解消された場合(図4のステップS115でYESの場合に)、被詐称ECUであった対象ECUの安全性のレベルに応じた電源制御処理を実行してもよい。すなわち、第2の実施の形態にかかる検出処理の変形例では、詐称通信が解消された場合であっても(ステップS115でYES)、被詐称ECUであった対象ECUのASILレベルが所定レベル以上高い(たとえば「D」である)場合には、ステップS117で非対象ECUに当該対象ECUのIDを通知することなく、また、ステップS119で対象ECUの個別スイッチ27をON状態に戻すことを電源制御装置20に指示することなく、一連の検出動作を終了する。

30

【0083】

これにより、被詐称ECUであった対象ECUの安全性のレベルが所定レベル以上高い場合には、詐称通信が解消された場合であっても電力供給が遮断された状態が維持され、対象ECUはデータフレームを送信することがなくなる。すなわち、被詐称ECUであった対象ECUは通信ネットワーク4から切り離される。また、詐称通信が解消された場合であっても非対象ECUは被詐称ECUであった対象ECUについての詐称通信への対処を維持する。これにより、車両における安全性を確保することができる。

【0084】

<第3の実施の形態>

40

中継装置10に替えて電源制御装置20がなりすまし検出装置として機能してもよい。この場合、電源制御装置20の制御部211は、図3に示されたように、取得部212、検出部213、および、通知部214を有し、以上の検出処理を実行してもよい。さらには、中継装置10と電源制御装置20とが、協働して検出処理を実行してもよい。すなわち、なりすまし検出装置は、複数の車載装置によって実現されてもよい。

【0085】

開示された特徴は、1つ以上のモジュールによって実現される。たとえば、当該特徴は、回路素子その他のハードウェアモジュールによって、当該特徴を実現する処理を規定したソフトウェアモジュールによって、または、ハードウェアモジュールとソフトウェアモジュールとの組み合わせによって実現され得る。

50

【0086】

上述の動作をコンピュータに実行させるための、1つ以上のソフトウェアモジュールの組み合わせであるプログラムとして提供することもできる。このようなプログラムは、コンピュータに付属するフレキシブルディスク、CD-ROM (Compact Disk-Read Only Memory)、ROM、RAMおよびメモリカードなどのコンピュータ読み取り可能な記録媒体にて記録させて、プログラム製品として提供することもできる。あるいは、コンピュータに内蔵するハードディスクなどの記録媒体にて記録させて、プログラムを提供することもできる。また、ネットワークを介したダウンロードによって、プログラムを提供することもできる。

【0087】

なお、本開示にかかるプログラムは、コンピュータのオペレーティングシステム(OS)の一部として提供されるプログラムモジュールのうち、必要なモジュールを所定の配列で所定のタイミングで呼出して処理を実行させるものであってもよい。その場合、プログラム自体には上記モジュールが含まれずOSと協働して処理が実行される。このようなモジュールを含まないプログラムも、本開示にかかるプログラムに含まれ得る。

【0088】

また、本開示にかかるプログラムは他のプログラムの一部に組込まれて提供されるものであってもよい。その場合にも、プログラム自体には上記他のプログラムに含まれるモジュールが含まれず、他のプログラムと協働して処理が実行される。このような他のプログラムに組込まれたプログラムも、本開示にかかるプログラムに含まれ得る。提供されるプログラム製品は、ハードディスクなどのプログラム格納部にインストールされて実行される。なお、プログラム製品は、プログラム自体と、プログラムが記録された記録媒体とを含む。

【0089】

今回開示された実施の形態はすべての点で例示であって制限的なものではないと考えられるべきである。本発明の範囲は上記した説明ではなく特許請求の範囲によって示され、特許請求の範囲と均等の意味および範囲内のすべての変更が含まれることが意図される。

【符号の説明】

【0090】

1 車両

2 広域通信網

4 通信ネットワーク

5 サーバ

10 中継装置

11 制御部

12 記憶部

13 車内通信部

15 車外通信機

16 車内通信線

17, 17A, 17B, 17C 電力線

18 電力線

20 電源制御装置

21 制御部

22 記憶部

23 車内通信部

24 第1駆動回路

25 メインスイッチ

26 第2駆動回路

27 個別スイッチ

10

20

30

40

50

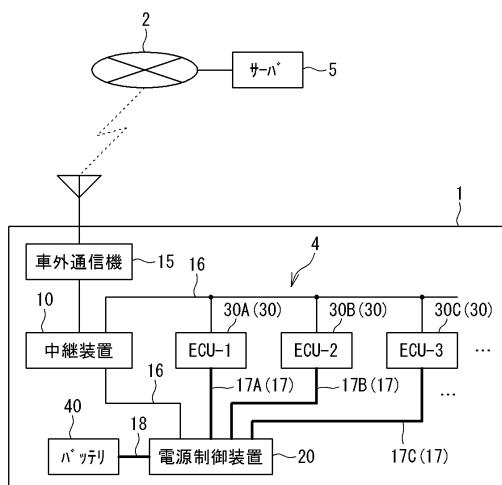
27A 第1個別スイッチ
 27B 第2個別スイッチ
 27C 第3個別スイッチ
 30, 30A, 30B, 30C ECU
 40 バッテリ

111 通信制御部
 112 取得部
 113 検出部
 114 通知部
 211 電源制御部
 212 取得部
 213 検出部
 214 通知部

10

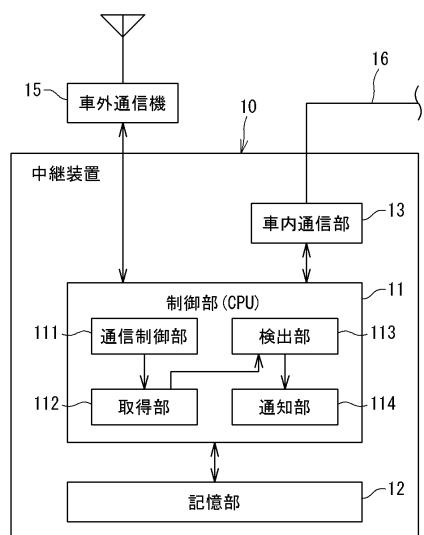
【図1】

図1



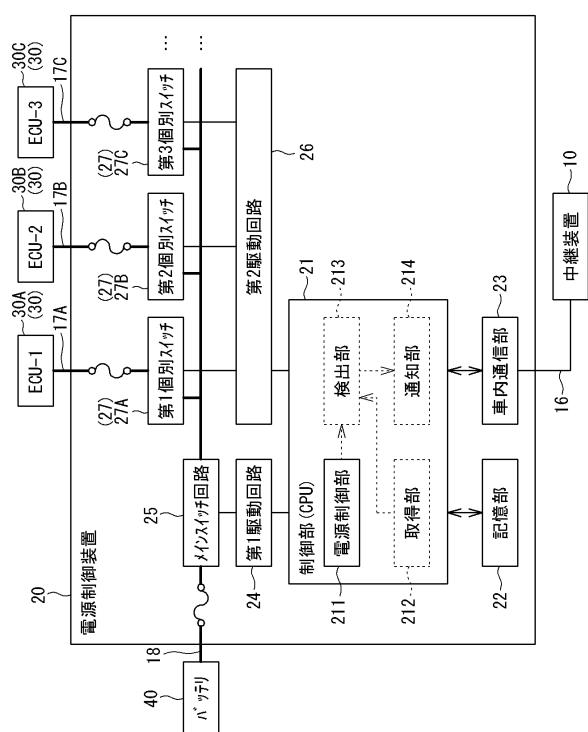
【図2】

図2



【図3】

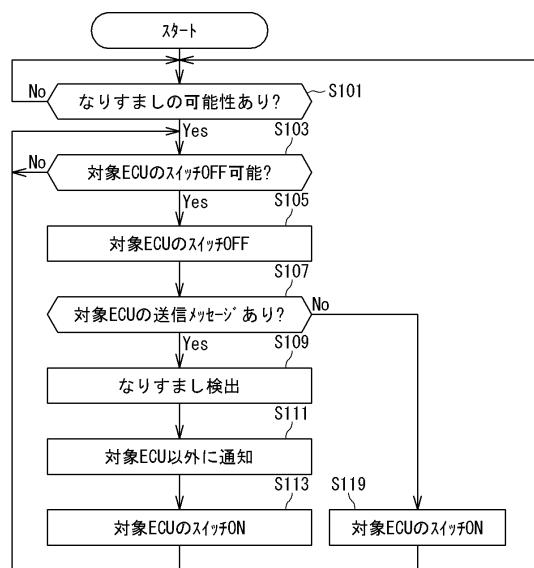
図3



【図4】

図4

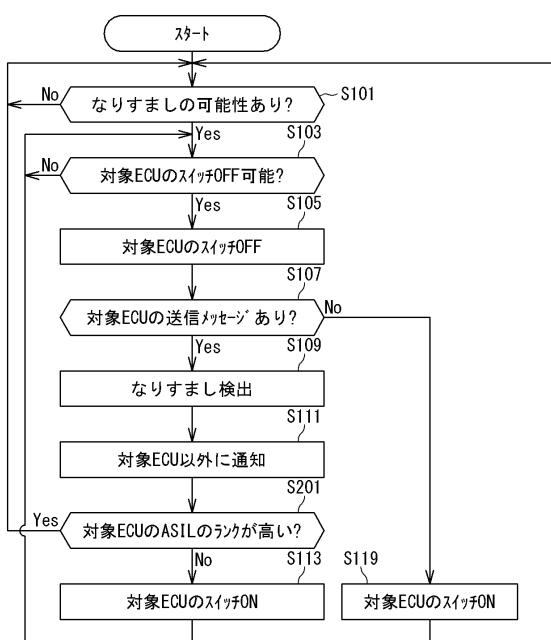
[第1の実施の形態にかかる検出処理]



【図5】

図5

[第2の実施の形態にかかる検出処理]



フロントページの続き

(58)調査した分野(Int.Cl. , DB名)

H 04 L 12 / 28

G 06 F 21 / 44