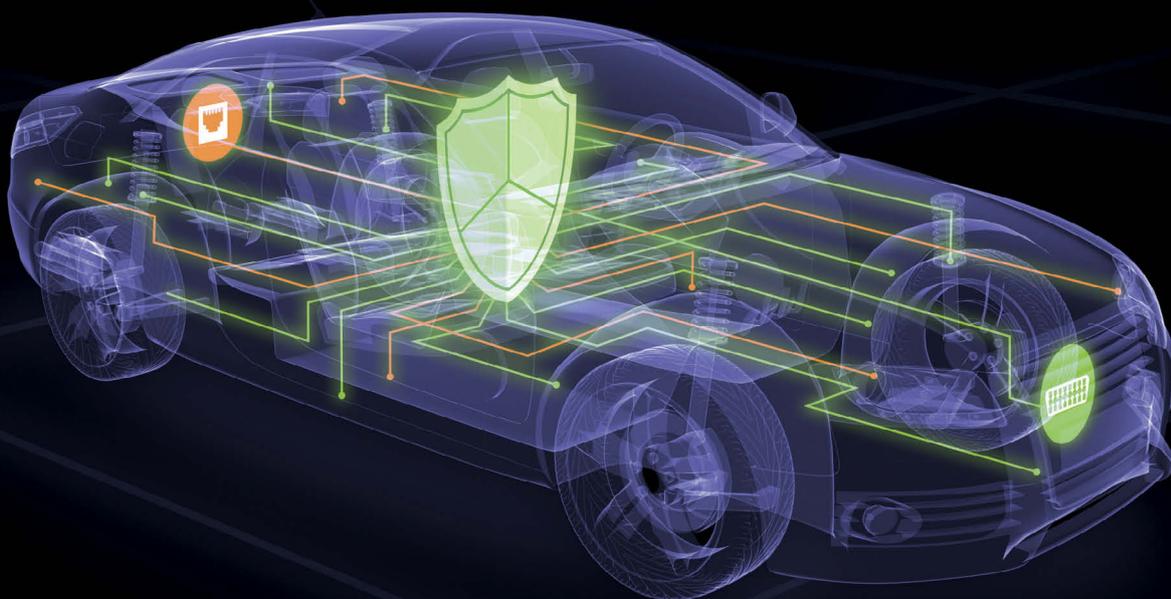


Angriffserkennung für hybride CAN-Ethernet-Netzwerke

Automotive Cybersecurity zielgenau auf beide Welten abstimmen



Heutige dezentrale E/E-Architekturen werden den vernetzten, automatisierten Fahrzeugen der nahen Zukunft nicht mehr gerecht. Daher werden Vehicle Computer und Automotive Ethernet herkömmliche Steuergeräte und CAN-Busse ergänzen. Solche hybriden Fahrzeugnetzwerke brauchen Schutz durch zielgenaue Angriffserkennung und Überwachung des Datenverkehrs.

Bald schon werden Vehicle Computer (VCs) und breitbandiges Automotive Ethernet heutige Bordnetze mit ihren dutzenden, durch CAN-, LIN- und FlexRay-Datenbusse verbundenen Steuergeräten ergänzen. Letztere bleiben gefragt, wo es hohe Echtzeitanforderungen und zyklisch wiederkehrende Funktionen umzusetzen gilt. Ansonsten übernehmen Mikroprozessor-basierte, in Virtual Machines partitionierte Zentralrechner. Denn sie sind den Herausforderungen vernetzter, automatisierter Fahrzeuge besser gewachsen.

Doch wie lassen sich die hybriden CAN-Ethernet-Architekturen und deren Datenprozesse effektiv absichern? Grundsätzlich bleibt es bei zwei Prinzipien: Abschirmung der Kommunikation sowie Partitionierung. Lückenlose Überwachung der Kommunikation ist geboten, um Cyberattacken frühzeitig zu erkennen. Domänenspezifische virtuelle Teilnetze (VLANs) minimieren im Fall eines Angriffs die Eindringtiefe. Beides ist in hybriden Bordnetzen machbar, erfordert allerdings für die CAN- und die Ethernet-Welt verschiedene methodische Ansätze.

Effiziente Angriffserkennung für CAN

Zur Überwachung der CAN-Busse lässt sich ein Intrusion Detection System (IDS) in Gateways oder zentrale Steuergeräte integrieren. Anomalien im CAN-Datenverkehr erkennt es im Abgleich mit dem vom OEM spezifizierten „Normalverhalten“. Die eingebettete Security-Komponente erkennt beispielsweise Anomalien bei

