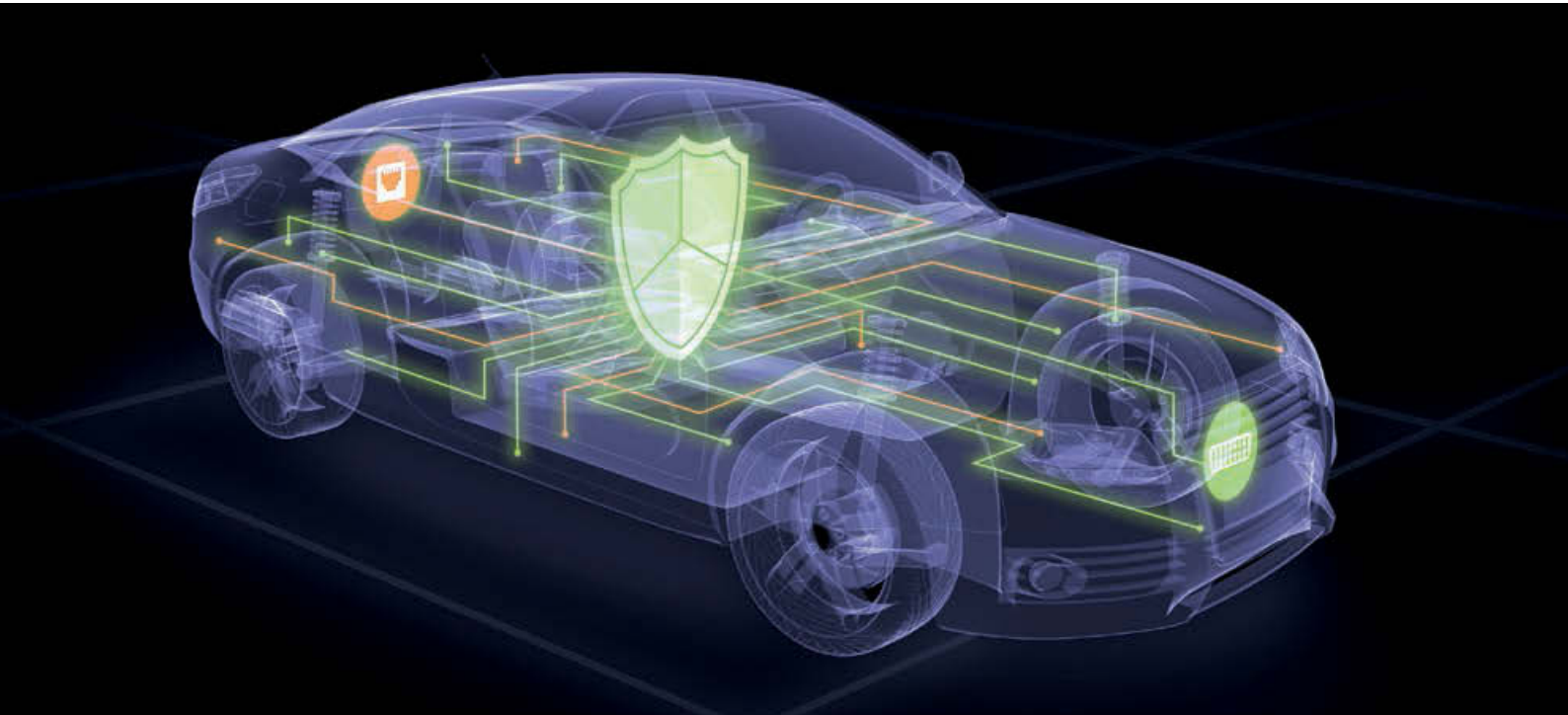


하이브리드 CAN-Ethernet 네트워크를 위한 침입 탐지

CAN과 Ethernet에 최적화된 보안 방안



오늘날의 분산된 E/E 아키텍처로는 커넥티드카와 자율주행 차량 관련 보안 문제들을 모두 해결할 순 없습니다. 그래서 차량 컴퓨터(Vehicle Computer, VCs)와 자동차 Ethernet이 기존의 ECU와 CAN 버스를 보완해주어야 합니다. 또한, 이러한 차량 네트워크들은 데이터 트래픽 관점의 모니터링과 공격 탐지와 같은 보안 조치들을 필요로 합니다.

차량 네트워크의 개발 방향은 명확합니다. 오늘날 차량 E/E 시스템은 CAN, LIN, FlexRay 데이터 버스로 연결된 수십 개의 ECU로 구성되어 있습니다. 이러한 차량 E/E 시스템은 차량 컴퓨터(VCs)와 광대역 차량 Ethernet으로 기존의 CAN, LIN, FlexRay를 보완할 것입니다. 현재 CAN, LIN, FlexRay는 높은 실시간 처리를 요구하는 기능과 주기적으로 반복되는 기능에 사용되고 있습니다. 그 외, 차량 기능에 따라 커넥티드카와 자율주행 차량에서의 여러 문제들을 해결하기 위해 가상 머신으로 분할된 마이크로프로세스 기반의 중앙 컴퓨터를 사용하고 있습니다.

그렇다면, CAN-Ethernet이 혼합된 하이브리드 아키텍처의 차량 네트워크는 어떻게 효과적으로 보호할 수 있을까요?

여기에는 2가지 원칙이 있습니다. 그것은 바로 통신 실딩(shielding)과 파티셔닝(partitioning)입니다. 즉, 사이버 공격을 초기에 탐지하기 위해서는 빈틈없는 모니터링이 수행되어야 하고, 공격자의 침투 정도를 최소화 하기 위해서는 각 도메인 별로 VLANs를 적용해야 합니다. CAN/Ethernet 하이브리드 네트워크 환경에서도 앞서 말한 2가지 원칙을 모두 적용할 수 있지만, CAN과 Ethernet 각각의 특성을 고려하여 서로 다른 접근 방식으로 구현해야 합니다.

CAN을 위한 효율적인 침입 탐지

침입 탐지 시스템(IDS)은 CAN 버스를 모니터링 하기 위해 게이트웨이 또는 ECU에 통합될 수 있습니다. IDS는 OEM에서 명시한 '정상 동작' 조건과 CAN 데이터 트래픽을 비교하여 이상 징후를 탐지합니다. 예를 들어, ECU 또는 게이트웨이에 내장된 보안 컴포넌트는 주기적인 메시지와 약의적인 진단 요청 메시지 내의 이상 징후를 탐지합니다. 보안 컴포넌트에서 탐지된 이상 징후는 잠재적인 공격으로 분류되어 로그로 남겨지거나 보고됩니다.(그림 1)

