

(19) 日本国特許庁(JP)

再公表特許(A1)

(11) 国際公開番号

W02019/078343

発行日 令和2年11月12日 (2020.11.12)

(43) 国際公開日 平成31年4月25日 (2019.4.25)

(51) Int.Cl.	F I	テーマコード (参考)
H04L 9/14 (2006.01)	H04L 9/00 641	
G09C 1/00 (2006.01)	G09C 1/00 620Z	

審査請求 未請求 予備審査請求 未請求 (全 33 頁)

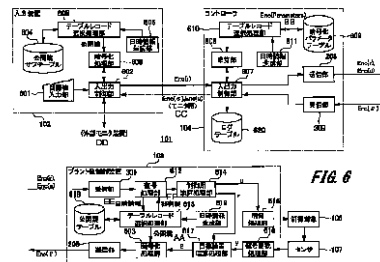
出願番号 特願2019-548817 (P2019-548817)	(71) 出願人 504133110 国立大学法人電気通信大学 東京都調布市調布ヶ丘一丁目5番地1
(21) 国際出願番号 PCT/JP2018/038954	(74) 代理人 110000925 特許業務法人信友国際特許事務所
(22) 国際出願日 平成30年10月19日 (2018.10.19)	(72) 発明者 小木曾 公尚 東京都調布市調布ヶ丘一丁目5番地1 国立大学法人電気通信大学内
(31) 優先権主張番号 特願2017-203513 (P2017-203513)	(72) 発明者 鈴木 崇司 東京都調布市調布ヶ丘一丁目5番地1 国立大学法人電気通信大学内
(32) 優先日 平成29年10月20日 (2017.10.20)	
(33) 優先権主張国・地域又は機関 日本国 (JP)	

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 暗号化制御システム、暗号化制御方法及び暗号化制御プログラム

(57) 【要約】

暗号鍵が漏洩するリスクをより低減させることができる、暗号化制御システム、暗号化制御方法及び暗号化制御プログラムを提供する。入力装置、プラント側制御装置及びコントローラには、共通の機能を有する擬似乱数算出部を装備して、時刻同期を行う。そして、同一時刻で同期運転を開始する。このように暗号化制御システムを構成することで、制御システム全体の制御周期に同期して、公開鍵と秘密鍵のペアを切り替えることが可能になる。よって、制御システムに対する、悪意ある第三者による介入を瞬時に且つ明確に検出することが可能になる。



- 102 Input device
- 103 Plant-side control device
- 104 Controller
- 106 Object to be controlled
- 107 Sensor
- 208 Transmission unit
- 209 Reception unit
- 301 Target value input unit
- 602, 609 Input/output control unit
- 602 Encryption processing unit
- 604 Public key sub-table
- 605, 610, 613 Table record selection processing unit
- 606, 611, 616 Date and time information generation unit
- 608 Multiplication unit
- 609 Encryption parameter table
- 612 Decryption processing unit
- 614 Control arithmetic processing unit
- 615 Control processing unit
- 616 Signal conversion processing unit
- 617 Target error arithmetic processing unit
- 618 Public key table
- 620 Log table
- AAP Public key
- BBEncq (Transmission)
- CCF For monitor
- ED External monitor device
- EEDate and time information
- FFP Private key

【特許請求の範囲】

【請求項1】

コントローラと、プラント側制御装置を有する暗号化制御システムであり、
前記コントローラは、
目標値を公開鍵で暗号化して暗号化目標値を出力する第一の暗号化処理部と、
前記第一の暗号化処理部に対し、公開鍵が複数個格納される公開鍵サブテーブルから所定のレコードを選択すると共に、制御システムのパラメータが前記公開鍵サブテーブルの公開鍵によって暗号化された暗号化パラメータが記録されたレコードよりなる暗号化パラメータテーブルから所定のレコードを選択する第一のテーブルレコード選択処理部と、
前記プラント側制御装置から暗号化目標誤差を受信して、前記第一のテーブルレコード選択処理部が選択した前記暗号化パラメータを乗算して暗号化制御入力を出力する乗算部と、
前記乗算部から出力される前記暗号化制御入りに付加する日時情報を提供すると共に、前記第一のテーブルレコード選択処理部に日時情報を提供すると共に起動タイミングを与える第一の日時情報生成部と
を具備し、
前記プラント側制御装置は、
前記コントローラから受信した前記暗号化目標値を復号して目標値を得ると共に、前記コントローラから受信した前記暗号化制御入力を復号して制御入力を得る復号処理部と、
前記制御入力に基づいて所定の制御対象を制御する制御処理部と、
前記制御対象を観測するセンサから観測値を取得する信号変換処理部と、
前記目標値から前記観測値を減算して目標誤差を算出する目標誤差演算処理部と、
前記目標誤差を暗号化して暗号化目標誤差を出力する第二の暗号化処理部と、
前記復号処理部に対し、公開鍵と前記公開鍵の対になる秘密鍵が複数個格納される公開鍵テーブルから所定のレコードを選択すると共に、前記第二の暗号化処理部に対し、前記公開鍵テーブルから所定のレコードを選択する第二のテーブルレコード選択処理部と、
前記第二の暗号化処理部から出力される前記暗号化目標誤差に付加する日時情報を提供すると共に、前記第二のテーブルレコード選択処理部に起動タイミングを与える第二の日時情報生成部と
を具備し、
前記第一の日時情報生成部と、前記第二の日時情報生成部は、相互に同時に起動タイミングを生成するものである、
暗号化制御システム。

10

20

30

【請求項2】

入力装置と、コントローラと、プラント側制御装置を有する暗号化制御システムであり、
前記入力装置は、
目標値を公開鍵で暗号化して暗号化目標値を出力する第一の暗号化処理部と、
前記第一の暗号化処理部に対し、公開鍵が複数個格納される公開鍵サブテーブルから所定のレコードを選択する第一のテーブルレコード選択処理部と、
前記第一のテーブルレコード選択処理部に日時情報を提供すると共に起動タイミングを与える第一の日時情報生成部と
を具備し、
前記コントローラは、
制御システムのパラメータが前記公開鍵サブテーブルの公開鍵によって暗号化された暗号化パラメータが記録されたレコードよりなる暗号化パラメータテーブルから所定のレコードを選択する第二のテーブルレコード選択処理部と、
前記プラント側制御装置から暗号化目標誤差を受信して、前記第二のテーブルレコード選択処理部が選択した前記暗号化パラメータを乗算して暗号化制御入力を出力する乗算部と、

40

50

前記乗算部から出力される前記暗号化制御入力に付加する日時情報を提供すると共に、前記第二のテーブルレコード選択処理部に起動タイミングを与える第二の日時情報生成部とを具備し、

前記プラント側制御装置は、

前記入力装置から受信した前記暗号化目標値を復号して目標値を得ると共に、前記コントローラから受信した前記暗号化制御入力を復号して制御入力を得る復号処理部と、

前記制御入力に基づいて所定の制御対象を制御する制御処理部と、

前記制御対象を観測するセンサから観測値を取得する信号変換処理部と、

前記目標値から前記観測値を減算して目標誤差を算出する目標誤差演算処理部と、

前記目標誤差を暗号化して暗号化目標誤差を出力する第二の暗号化処理部と、

前記復号処理部に対し、公開鍵と前記公開鍵の対になる秘密鍵が複数個格納される公開鍵テーブルから所定のレコードを選択すると共に、前記第二の暗号化処理部に対し、前記公開鍵テーブルから所定のレコードを選択する第三のテーブルレコード選択処理部と、

前記第二の暗号化処理部から出力される前記暗号化目標誤差に付加する日時情報を提供すると共に、前記第三のテーブルレコード選択処理部に起動タイミングを与える第三の日時情報生成部と

を具備し、

前記第一の日時情報生成部と、前記第二の日時情報生成部と、前記第三の日時情報生成部は、相互に同時に起動タイミングを生成するものである、

暗号化制御システム。

【請求項 3】

前記第一のテーブルレコード選択処理部と、前記第二のテーブルレコード選択処理部と、前記第三のテーブルレコード選択処理部は、同一の初期値を与えられ、所定の周期に同一の演算処理を行い、前記公開鍵サブテーブルと、前記暗号化パラメータテーブルと、前記公開鍵テーブルのレコード番号に相当する整数を出力する擬似乱数算出部を具備する、請求項 2 に記載の暗号化制御システム。

【請求項 4】

入力装置から暗号化目標値を含む第一のデータフレームを受信する暗号化目標値受信ステップと、

前記第一のデータフレームに付されているエンコード日時フィールドから第一のエンコード日時情報を読み出し、前記第一のエンコード日時情報から始動日時情報を減算し、所定の周期で除算することで暗号化目標値ステップ数を算出する、暗号化目標値ステップ数算出ステップと、

前記暗号化目標値ステップ数に基づいて第一の擬似乱数を算出し、公開鍵と前記公開鍵の対になる秘密鍵が複数個格納される公開鍵テーブルのレコード番号を前記第一の擬似乱数に基づいて指定して、選択したレコードに格納されている前記秘密鍵を用いて前記暗号化目標値を復号する、暗号化目標値復号ステップと

を有する、暗号化制御方法。

【請求項 5】

更に、

コントローラから暗号化パラメータを含む第二のデータフレームを受信する暗号化パラメータ受信ステップと、

前記第二のデータフレームに付されているエンコード日時フィールドから第二のエンコード日時情報を読み出し、前記第二のエンコード日時情報から始動日時情報を減算し、所定の周期で除算することで暗号化パラメータステップ数を算出する、暗号化パラメータステップ数算出ステップと、

前記暗号化パラメータステップ数に基づいて第二の擬似乱数を算出し、前記公開鍵テーブルのレコード番号を前記第二の擬似乱数に基づいて指定して、選択したレコードに格納されている前記秘密鍵を用いて前記暗号化パラメータを復号する、暗号化パラメータ復号

10

20

30

40

50

ステップと、

前記暗号化パラメータ復号ステップにおいて復号された前記暗号化パラメータの値に所定の演算処理を施して制御入力を得る制御用演算処理ステップと、

前記制御入力に基づいて制御対象が制御され、前記制御対象を観測したセンサから得られた観測値を前記目標値から減算して、目標誤差を得る目標誤差演算処理ステップと、

前記暗号化パラメータステップ数算出ステップにて算出した前記暗号化パラメータステップ数に1を加算した新たなステップ数に基づいて第三の擬似乱数を算出し、前記公開鍵テーブルのレコード番号を前記第三の擬似乱数に基づいて指定して、選択したレコードに格納されている前記公開鍵を用いて前記目標誤差を暗号化する、目標誤差暗号化処理ステップと、

10

前記目標誤差に、現在日時情報を格納するエンコード日時フィールドと、始動日時情報を格納する始動日時フィールドを付加して、第三のデータフレームを前記コントローラに送信する、暗号化目標誤差送信ステップと

を有する、請求項4に記載の暗号化制御方法。

【請求項6】

計算機に、

入力装置から暗号化目標値を含む第一のデータフレームを受信する暗号化目標値受信ステップと、

前記第一のデータフレームに付されているエンコード日時フィールドから第一のエンコード日時情報を読み出し、前記第一のエンコード日時情報から始動日時情報を減算し、所定の周期で除算することで暗号化目標値ステップ数を算出する、暗号化目標値ステップ数算出ステップと、

20

前記暗号化目標値ステップ数に基づいて第一の擬似乱数を算出し、公開鍵と前記公開鍵の対になる秘密鍵が複数個格納される公開鍵テーブルのレコード番号を前記第一の擬似乱数に基づいて指定して、選択したレコードに格納されている前記秘密鍵を用いて前記暗号化目標値を復号する、暗号化目標値復号ステップと
を実行させる、暗号化制御プログラム。

【請求項7】

更に、

コントローラから暗号化パラメータを含む第二のデータフレームを受信する暗号化パラメータ受信ステップと、

30

前記第二のデータフレームに付されているエンコード日時フィールドから第二のエンコード日時情報を読み出し、前記第二のエンコード日時情報から始動日時情報を減算し、所定の周期で除算することで暗号化パラメータステップ数を算出する、暗号化パラメータステップ数算出ステップと、

前記暗号化パラメータステップ数に基づいて第二の擬似乱数を算出し、前記公開鍵テーブルのレコード番号を前記第二の擬似乱数に基づいて指定して、選択したレコードに格納されている前記秘密鍵を用いて前記暗号化パラメータを復号する、暗号化パラメータ復号ステップと、

前記暗号化パラメータ復号ステップにおいて復号された前記暗号化パラメータの値に所定の演算処理を施して制御入力を得る制御用演算処理ステップと、

40

前記制御入力に基づいて制御対象が制御され、前記制御対象を観測したセンサから得られた観測値を前記目標値から減算して、目標誤差を得る目標誤差演算処理ステップと、

前記暗号化パラメータステップ数算出ステップにて算出した前記暗号化パラメータステップ数に1を加算した新たなステップ数に基づいて第三の擬似乱数を算出し、前記公開鍵テーブルのレコード番号を前記第三の擬似乱数に基づいて指定して、選択したレコードに格納されている前記公開鍵を用いて前記目標誤差を暗号化する、目標誤差暗号化処理ステップと、

前記目標誤差に、現在日時情報を格納するエンコード日時フィールドと、始動日時情報を格納する始動日時フィールドを付加して、第三のデータフレームを前記コントローラに

50

送信する、暗号化目標誤差送信ステップと
を実行させる、請求項 6 に記載の暗号化制御プログラム。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、暗号化制御システム、暗号化制御方法及び暗号化制御プログラムに関する。

【背景技術】

【0002】

近年、インターネット等の情報技術の発達に伴い、電気、ガス、水道等の、国民生活を支えるインフラストラクチャ（Infrastructure：社会基盤）、あるいは工場や発電所等の工業施設を制御する制御システムにおいて、情報技術を応用したネットワーク化が進んでいる。このような制御システムのネットワーク化やICT（Information and Communication Technology）の進化により、制御システムには処理速度の向上、処理内容の高度化等の多大な恩恵がもたらされる。その一方で、制御システムのネットワーク化にはサイバー攻撃という新たな脅威を呼び込むことが懸念されている。実際に、発電所や工場などのプラント動作を監視または制御する制御システムに対するサイバー攻撃が出現しており、社会的に重要な問題として注目されている。

10

【0003】

このような背景により、重要なインフラストラクチャを支える制御システムをサイバー攻撃から守るための技術開発が急務とされており、制御システムに対して情報系セキュリティ技術を転用する他、サイバー攻撃の検知などに関する研究が進められている。

20

【0004】

特許文献 1 には、本発明の発明者を一部含む、暗号化制御システムの技術が開示されている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【特許文献 1】特開 2016 - 90884 号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

30

【0006】

発明者は、特許文献 1 において、制御システムの中核部分に当たるコントローラが暗号化された入力データ及び出力データに対して直接演算処理を施すことで、コントローラに公開鍵及び/または秘密鍵を不要にした制御システムの実現に成功した。この発明により、制御システムはプラントにのみ秘密鍵を装備すればよいこととなり、公開鍵及び/または秘密鍵が漏洩するリスクを低減させることを実現した。

しかしながら、特許文献 1 に使用される公開鍵と秘密鍵のペアは 1 組だけである。このため、クラウドコンピューティング等の膨大な計算機資源を用いると暗号を解読されてしまう虞がある。

【0007】

40

本発明は係る課題を解決し、暗号鍵が漏洩するリスクをより低減させることができる、暗号化制御システム、暗号化制御方法及び暗号化制御プログラムを提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0008】

上記課題を解決するために、本発明の暗号化制御システムは、コントローラと、プラント側制御装置を有する。

コントローラは、目標値を公開鍵で暗号化して暗号化目標値を出力する第一の暗号化処理部と、目標値を公開鍵で暗号化して暗号化目標値を出力する第二の暗号化処理部と、第一の暗号化処理部に対し、公開鍵が複数個格納される公開鍵サブテーブルから所定のレ

50

コードを選択すると共に、制御システムのパラメータが公開鍵サブテーブルの公開鍵によって暗号化された暗号化パラメータが記録されたレコードよりなる暗号化パラメータテーブルから所定のレコードを選択する第一のテーブルレコード選択処理部と、プラント側制御装置から暗号化目標誤差を受信して、第一のテーブルレコード選択処理部が選択した暗号化パラメータを乗算して暗号化制御入力を出力する乗算部と、乗算部から出力される暗号化制御入力に付加する日時情報を提供すると共に、第一のテーブルレコード選択処理部に起動タイミングを与える第二の日時情報生成部とを具備する。

プラント側制御装置は、コントローラから受信した暗号化目標値を復号して目標値を得ると共に、コントローラから受信した暗号化制御入力を復号して制御入力を得る復号処理部と、制御入力に基づいて所定の制御対象を制御する制御処理部とを具備する。更に、制御対象を観測するセンサから観測値を取得する信号変換処理部と、目標値から観測値を減算して目標誤差を算出する目標誤差演算処理部と、目標誤差を暗号化して暗号化目標誤差を出力する第二の暗号化処理部と、復号処理部に対し、公開鍵と公開鍵の対になる秘密鍵が複数個格納される公開鍵テーブルから所定のレコードを選択すると共に、第二の暗号化処理部に対し、公開鍵テーブルから所定のレコードを選択する第二のテーブルレコード選択処理部と、第二の暗号化処理部から出力される暗号化目標誤差に付加する日時情報を提供すると共に、第二のテーブルレコード選択処理部に起動タイミングを与える第二の日時情報生成部とを具備する。

そして、第一の日時情報生成部と、第二の日時情報生成部は、相互に同時に起動タイミングを生成するものである。

【発明の効果】

【0009】

本発明によれば、暗号鍵が漏洩するリスクをより低減させることができる、暗号化制御システム、暗号化制御方法及び暗号化制御プログラムを提供することができる。

上記した以外の課題、構成及び効果は、以下の実施形態の説明により明らかにされる。

【図面の簡単な説明】

【0010】

【図1】本発明の実施形態に係る、暗号化制御システムの全体構成を示す概略図である。

【図2】入力装置のハードウェア構成を示すブロック図である。

【図3】コントローラのハードウェア構成を示すブロック図である。

【図4】プラント側制御装置のハードウェア構成を示すブロック図である。

【図5】日時情報源装置のハードウェア構成を示すブロック図である。

【図6】暗号化制御システムの、制御ネットワークにおけるソフトウェア機能を示すブロック図である。

【図7】暗号化制御システムの、情報ネットワークにおけるソフトウェア機能を示すブロック図である。

【図8】公開鍵テーブル、公開鍵サブテーブル及び暗号化パラメータテーブルのフィールド構成を示す表である。

【図9】入力装置とコントローラのテーブルレコード選択処理部のソフトウェア機能と、プラント側制御装置の暗号化目標値におけるテーブルレコード選択処理部のソフトウェア機能を説明するブロック図である。

【図10】プラント側制御装置の暗号化制御入力におけるテーブルレコード選択処理部のソフトウェア機能を説明するブロック図である。

【図11】コントローラの日時情報生成部における、同期運転開始処理の流れを示すフローチャートである。

【図12】コントローラの擬似乱数算出部の動作の流れを示すフローチャートである。

【図13】暗号化制御システムの同期運転を説明するタイムチャートである。

【図14】特許文献1に係る暗号化制御システムと、本発明の実施形態に係る暗号化制御システムにおける、制御入力 u と目標誤差のグラフである。

【図15】特許文献1に係る暗号化制御システムと、本発明の実施形態に係る暗号化制御

10

20

30

40

50

システムにおける、攻撃検出器のグラフである。

【図 16】本発明の実施形態の変形例に係るコントローラの、制御ネットワークにおけるソフトウェア機能を示すブロック図である。

【発明を実施するための形態】

【0011】

[暗号化制御システム101の実施形態]

図1は、本発明の実施形態に係る、暗号化制御システム101の全体構成を示す概略図である。なお、これ以降の説明において、暗号化された値を $Enc()$ という関数で示す。

暗号化制御システム101は、入力装置102と、プラント側制御装置103と、コントローラ104と、日時情報源装置105を有する。

入力装置102は、コントローラ104を通じて、プラント側制御装置103に対し、目標値 r を公開鍵暗号で暗号化した暗号化目標値 $Enc(r)$ を送信する。

プラント側制御装置103には、制御対象106とセンサ107が接続されている。プラント側制御装置103は、制御対象106に制御信号を与え、センサ107から制御対象106の状態情報である観測値 y を取得する。そして、コントローラ104と第二制御ネットワークL109で接続され、暗号化制御情報の送受信を行う。

【0012】

コントローラ104は、入力装置102と第一制御ネットワークL108で接続されると共に、プラント側制御装置103と第二制御ネットワークL109で接続される。コントローラ104は入力装置102から第一制御ネットワークL108を通じて暗号化目標値 $Enc(r)$ を受信し、プラント側制御装置103から第二制御ネットワークL109を通じて暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ を受信する。そして、暗号化されたこれら情報を暗号化されたまま復号せずに所定の演算処理を行い、第二制御ネットワークL109を通じてプラント側制御装置103へ演算結果である暗号化制御入力 $Enc(u)$ を送信する。

【0013】

本発明の実施形態に係る暗号化制御システム101において使用する公開鍵暗号は、特許文献1に開示されるものと同じく、例えばRSA暗号(Rivest Shamir Adleman)等の、準同型性を持つ公開鍵暗号を使用する。準同型性を持つ公開鍵暗号は、2つの暗号化した値同士を復号せずにそのまま乗算し、乗算した値を復号することで、暗号化される前の値を乗算した値と一致させることが可能である。

公開鍵暗号の準同型性に関する説明は特許文献1に記載されており、本発明の実施形態に係る暗号化制御システム101では公開鍵及び秘密鍵のペアを複数個使用する以外は、公開鍵暗号自体の演算処理には何も変更がないので、公開鍵暗号自体の詳細な説明は割愛する。

【0014】

入力装置102、コントローラ104、プラント側制御装置103はそれぞれ情報ネットワークL110を通じて、日時情報源装置105に接続される。日時情報源装置105は、ネットワークOSとNTPサーバ(Network Time Protocol)及びNTPクライアントが稼働するパソコンやサーバである。

第一制御ネットワークL108及び第二制御ネットワークL109はデータ転送の確実性を重視したネットワークであり、様々な種類のネットワークインターフェースが利用可能である。

一方、情報ネットワークL110は制御ネットワーク程の確実性は要求されない。本発明の実施形態では、周知のTCP/IPを使用するものとする。

【0015】

入力装置102、コントローラ104及びプラント側制御装置103は、プログラマブルコントローラと呼ばれる装置である。スロットを多数有するケース状のマウントベース111に、スロットに収納される大きさのモジュールを、必要な機能に応じて収納する。マウントベース111にはモジュール同士を接続するインターフェースが内蔵されており、モジュールをスロットに挿入すると、モジュール間のデータの送受信や適切な電源の供

10

20

30

40

50

給が確立される。

【 0 0 1 6 】

入力装置 1 0 2 のマウントベース 1 1 1 a には、CPU モジュール 1 1 2 と、情報ネットワークモジュール 1 1 3 と、第一制御ネットワークモジュール 1 1 4 a が装着されている。

コントローラ 1 0 4 のマウントベース 1 1 1 b には、CPU モジュール 1 1 2 と、情報ネットワークモジュール 1 1 3 と、第一制御ネットワークモジュール 1 1 4 b と、第二制御ネットワークモジュール 1 1 5 が装着されている。

プラント側制御装置 1 0 3 のマウントベース 1 1 1 c には、CPU モジュール 1 1 2 と、情報ネットワークモジュール 1 1 3 と、第二制御ネットワークモジュール 1 1 5 と、入出力モジュール 1 1 6 が装着されている。

入力装置 1 0 2 の第一制御ネットワークモジュール 1 1 4 a は送信側であり、コントローラ 1 0 4 の第一制御ネットワークモジュール 1 1 4 b は受信側である。

コントローラ 1 0 4 とプラント側制御装置 1 0 3 の第二制御ネットワークモジュール 1 1 5 は、相互の送信側端子と受信側端子が互いに接続されている。

【 0 0 1 7 】

[入力装置 1 0 2 のハードウェア構成]

図 2 は、入力装置 1 0 2 のハードウェア構成を示すブロック図である。

入力装置 1 0 2 は、マウントベース 1 1 1 に設けられているモジュールバス 2 0 1 に接続されている CPU モジュール 1 1 2、情報ネットワークモジュール 1 1 3、第一制御ネットワークモジュール 1 1 4 a を備える。

CPU モジュール 1 1 2 は、内部バス 2 0 6 に接続されている CPU 2 0 2、ROM 2 0 3、RAM 2 0 4、及び日時情報を生成する RTC (RealTime Clock) 2 0 5 を備える。内部バス 2 0 6 はモジュールバス 2 0 1 に接続されている。

CPU モジュール 1 1 2 の ROM 2 0 3 には、暗号化制御システム 1 0 1 における制御演算処理及び暗号化処理等を遂行するためのプログラムが格納されている。

【 0 0 1 8 】

情報ネットワークモジュール 1 1 3 は、内部バス 2 0 6 に接続されている CPU 2 0 2、ROM 2 0 3、RAM 2 0 4、及び NIC (Network Interface Card) 2 0 7 を備える。内部バス 2 0 6 はモジュールバス 2 0 1 に接続されている。情報ネットワークモジュール 1 1 3 の ROM 2 0 3 には、ネットワーク OS と、NTP サーバプログラム及び NTP クライアントプログラム等が格納されている。

第一制御ネットワークモジュール 1 1 4 a は、送信部 2 0 8 がモジュールバス 2 0 1 に接続されている。

【 0 0 1 9 】

[コントローラ 1 0 4 のハードウェア構成]

図 3 は、コントローラ 1 0 4 のハードウェア構成を示すブロック図である。

コントローラ 1 0 4 は、マウントベース 1 1 1 に設けられているモジュールバス 2 0 1 に接続されている、CPU モジュール 1 1 2、情報ネットワークモジュール 1 1 3、第一制御ネットワークモジュール 1 1 4 b、及び第二制御ネットワークモジュール 1 1 5 を備える。

CPU モジュール 1 1 2 と情報ネットワークモジュール 1 1 3 は、入力装置 1 0 2 のものと同じなので説明は割愛する。

第一制御ネットワークモジュール 1 1 4 b は、受信部 3 0 9 がモジュールバス 2 0 1 に接続されている。

第二制御ネットワークモジュール 1 1 5 は、送信部 2 0 8 と受信部 3 0 9 が内部バス 2 0 6 に接続されている。内部バス 2 0 6 はモジュールバス 2 0 1 に接続されている。

【 0 0 2 0 】

[プラント側制御装置 1 0 3 のハードウェア構成]

図 4 は、プラント側制御装置 1 0 3 のハードウェア構成を示すブロック図である。

10

20

30

40

50

プラント側制御装置 103 は、マウントベース 111 に設けられているモジュールバス 201 に接続されている、CPU モジュール 112、情報ネットワークモジュール 113、第二制御ネットワークモジュール 115、及び入出力モジュール 116 を備える。

CPU モジュール 112、情報ネットワークモジュール 113、第二制御ネットワークモジュール 115 は、コントローラ 104 のものと同じなので説明は割愛する。

入出力モジュール 116 は、内部バス 206 に接続されている、センサ 107 が接続される A/D 変換器 410 と、制御対象 106 が接続される D/A 変換器 411 を備える。内部バス 206 はモジュールバス 201 に接続されている。なお、この入出力モジュール 116 はあくまで一例であり、制御対象 106 やセンサ 107 等の接続される対象に応じて、A/D 変換器 410 及び D/A 変換器 411 に接続される信号処理回路等が必要になる場合がある。

10

【0021】

[日時情報源装置 105 のハードウェア構成]

図 5 は、日時情報源装置 105 のハードウェア構成を示すブロック図である。

サーバ装置やパソコン等で構成される日時情報源装置 105 は、バス 507 に接続されている CPU 501、ROM 502、RAM 503、不揮発性ストレージ 504、RTC 505、及び NIC 506 を備える。パソコンを流用する場合は、表示部 508、操作部 509 を備えることもある。

不揮発性ストレージ 504 には、ネットワーク OS と、NTP サーバプログラム及び NTP クライアントプログラムが格納されている。

20

【0022】

[暗号化制御システム 101 の、制御ネットワークにおけるソフトウェア機能]

図 6 は、暗号化制御システム 101 の、制御ネットワークにおけるソフトウェア機能を示すブロック図である。図 6 では紙面の都合上、情報ネットワーク L110 の記述を割愛している。情報ネットワーク L110 については図 7 で説明する。

入力装置 102 は、プラント側制御装置 103 に対して、暗号化目標値 $Enc(r)$ を生成して、コントローラ 104 を介してプラント側制御装置 103 へ送信する。

目標値入力部 601 は、暗号化されない目標値 r を入出力制御部 602 に与える。

入出力制御部 602 は、目標値入力部 601 から入力された目標値 r を暗号化処理部 603 に引き渡す。そして、暗号化処理部 603 が生成した暗号化目標値 $Enc(r)$ を受け取り、コントローラ 104 へ送信する。

30

【0023】

暗号化処理部 603 は、公開鍵サブテーブル 604 からテーブルレコード選択処理部 605 が選択した公開鍵レコードを用いて、入出力制御部 602 から引き取った目標値 r に暗号化処理を施す。そして、生成した暗号化目標値 $Enc(r)$ を入出力制御部 602 に引き渡す。

テーブルレコード選択処理部 605 は、日時情報生成部 606 から受け取った現在日時情報に基づき、公開鍵サブテーブル 604 のレコード番号(ラベル)を生成する。そして、生成したラベルに相当する公開鍵サブテーブル 604 のレコードに記録されている公開鍵を読み取り、暗号化処理部 603 に引き渡す。

40

日時情報生成部 606 は、現在日時情報を出力すると共に、テーブルレコード選択処理部 605 に対する起動及び停止制御を行う。

【0024】

入力装置 102 から第一制御ネットワークモジュール 114 a のケーブルを通じてコントローラ 104 に送信される暗号化目標値 $Enc(r)$ は、コントローラ 104 の入出力制御部 607 に入力される。

入出力制御部 607 は、入力装置 102 から受信した暗号化目標値 $Enc(r)$ をそのまま第二制御ネットワークモジュール 115 の送信部 208 を通じて、プラント側制御装置 103 へ送信する。そして、プラント側制御装置 103 から第二制御ネットワークモジュール 115 の受信部 309 を通じて受信した暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ を、乗算部 608 に引き

50

渡す。

【0025】

乗算部608は、暗号化パラメータテーブル609からテーブルレコード選択処理部610が選択した暗号化パラメータEnc(Parameters)を用いて、暗号化目標誤差Enc()と乗算処理を行うことで、暗号化制御入力Enc(u)を算出する。なお、この乗算部608における暗号化パラメータEnc(Parameters)と暗号化目標値Enc(r)との乗算処理は、単純な乗算ではなく、特許文献1に開示されている、部分的な乗算処理である。

乗算部608は、暗号化パラメータEnc(Parameters)と暗号化目標値Enc(r)との乗算処理によって算出した暗号化制御入力Enc(u)を、入出力制御部607に引き渡す。

【0026】

テーブルレコード選択処理部610は、プラント側制御装置103から第二制御ネットワークモジュール115の受信部309を通じて受信したデータフレームに含まれている現在日時情報に基づき、暗号化パラメータテーブル609のレコード番号(ラベル)を生成する。そして、生成したラベルに相当する暗号化パラメータテーブル609のレコードに記録されている暗号化パラメータを読み取り、乗算部608に引き渡す。

日時情報生成部611は、現在日時情報を出力すると共に、コントローラ104の日時情報生成部611から指示された、同期運転開始時点の日時情報(以下「始動日時情報」)も出力する。また、テーブルレコード選択処理部610に対する起動及び停止制御を行う。しかし、コントローラ104の日時情報生成部611が生成する現在日時情報は、入力装置102の日時情報生成部606とは異なり、テーブルレコード選択処理部610が実行する、暗号化パラメータテーブル609のラベルの演算には使われない。その代わりに、日時情報生成部611が生成する現在日時情報は、乗算部608から入出力制御部607及び送信部208を通じて送信される暗号化制御入力Enc(u)のデータフレームのエンコード日時フィールドに、エンコード日時情報として格納される。

【0027】

コントローラ104から第二制御ネットワークモジュール115の送信部208を通じてプラント側制御装置103に送信される暗号化目標値Enc(r)及び暗号化制御入力Enc(u)は、プラント側制御装置103の第二制御ネットワークモジュール115の受信部309を通じて復号処理部612に入力される。

復号処理部612は、暗号化目標値Enc(r)及び暗号化制御入力Enc(u)を、テーブルレコード選択処理部613から取得した秘密鍵を用いて復号する。復号された目標値r及び制御入力uの基となる値は、制御用演算処理部614に引き渡される。

【0028】

制御用演算処理部614は、目標値r及び制御入力uの基となる値を演算して、目標値r及び制御入力uを生成する。制御入力uは制御処理部615に引き渡される。

制御処理部615は、制御入力uから制御信号を生成し、制御対象106を制御する。例えば、制御対象106がモータであるならば、制御処理部615は、モータに与える電圧や位相等を制御する。制御対象106が制御処理部615によって制御されると、制御対象106の動作はセンサ107によって検出される。

センサ107が出力する観測信号は、信号変換処理部616によって観測値yに変換される。信号変換処理部616が出力する観測値yは、制御用演算処理部614が出力する目標値rと共に目標誤差演算処理部617に入力される。目標誤差演算処理部617は、目標値rから観測値yを減算して、目標誤差 を出力する。

目標誤差 は、暗号化処理部603によって暗号化され、暗号化目標誤差Enc()に変換される。暗号化目標誤差Enc()は、第二制御ネットワークモジュール115の送信部208を通じて、コントローラ104へ送信される。

【0029】

テーブルレコード選択処理部613は、コントローラ104から第二制御ネットワークモジュール115の受信部309を通じて受信したデータフレームに含まれている現在日時情報及び始動日時情報に基づき、公開鍵テーブル618のレコード番号(ラベル)を生

10

20

30

40

50

成する。そして、生成したラベルに相当する公開鍵テーブル 6 1 8 のレコードに記録されている秘密鍵を読み取り、復号処理部 6 1 2 に引き渡す。また同様に、生成したラベルに相当する公開鍵テーブル 6 1 8 のレコードに記録されている公開鍵を読み取り、暗号化処理部 6 0 3 に引き渡す。

【 0 0 3 0 】

日時情報生成部 6 1 9 は、現在日時情報を出力すると共に、コントローラ 1 0 4 の日時情報生成部 6 1 1 から指示された、同期運転開始時点の日時情報（以下「始動日時情報」）も出力する。また、日時情報生成部 6 1 9 は、テーブルレコード選択処理部 6 1 0 に対する起動及び停止制御を行う。しかし、プラント側制御装置 1 0 3 の日時情報生成部 6 1 9 が生成する現在日時情報は、入力装置 1 0 2 の日時情報生成部 6 0 6 とは異なり、テーブルレコード選択処理部 6 1 3 が実行する、公開鍵テーブル 6 1 8 のラベルの演算には使われない。その代わりに、日時情報生成部 6 1 9 が生成する現在日時情報は、暗号化処理部 6 0 3 から送信部 2 0 8 を通じて送信される暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ のデータフレームのエンコード日時フィールドに、エンコード日時情報として格納される。

10

【 0 0 3 1 】

なお、入力装置 1 0 2 の入出力制御部 6 0 2 は、必要に応じて図示しない外部モニタ装置が接続されることがある。暗号化制御システム 1 0 1 の監視作業者は、外部モニタ装置を入力装置 1 0 2 に接続して、所定の監視業務等を遂行する。

コントローラ 1 0 4 の入出力制御部 6 0 7 には、暗号化目標値 $Enc(r)$ 、暗号化制御入力 $Enc(u)$ 、暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ 等を暗号化されたまま記録するログテーブル 6 2 0 が設けられ、監視業務に利用される。

20

【 0 0 3 2 】

[暗号化制御システム 1 0 1 の、情報ネットワーク L 1 1 0 におけるソフトウェア機能]

図 7 は、暗号化制御システム 1 0 1 の、情報ネットワーク L 1 1 0 におけるソフトウェア機能を示すブロック図である。

入力装置 1 0 2 の日時情報生成部 6 0 6 と、コントローラ 1 0 4 の日時情報生成部 6 1 1 と、プラント側制御装置 1 0 3 の日時情報生成部 6 1 9 は、情報ネットワーク L 1 1 0 を通じて日時情報源装置 1 0 5 に接続される。

入力装置 1 0 2 の日時情報生成部 6 0 6 と、コントローラ 1 0 4 の日時情報生成部 6 1 1 と、プラント側制御装置 1 0 3 の日時情報生成部 6 1 9 は、日時情報源装置 1 0 5 と同様に、ネットワーク OS と、NTP サーバプログラム及び NTP クライアントプログラムの機能を有しており、各々の日時情報生成部 6 0 6 は日時情報源装置 1 0 5 の日時情報に同期する。

30

更に、入力装置 1 0 2 の日時情報生成部 6 0 6 と、コントローラ 1 0 4 の日時情報生成部 6 1 1 と、プラント側制御装置 1 0 3 の日時情報生成部 6 1 9 のうちのどれか一つは、同期運転の開始を指揮するマスター (master) の役割を担い、残り二つは、マスターの指示に従って同期運転を実行するスレーブ (slave) の役割を担う。

【 0 0 3 3 】

[テーブルのフィールド構成]

図 8 は、公開鍵テーブル 6 1 8、公開鍵サブテーブル 6 0 4 及び暗号化パラメータテーブル 6 0 9 のフィールド構成を示す表である。

40

公開鍵テーブル 6 1 8 は、レコード番号フィールドと、公開鍵フィールドと、秘密鍵フィールドを有する。

レコード番号フィールドは、1 から始まる整数が格納される。このレコード番号は、公開鍵テーブル 6 1 8 のレコードを一意に識別する番号であり、ラベルとも呼ばれる。

公開鍵フィールドは、公開鍵暗号方式の、所望の値を暗号化するための公開鍵が格納される。

秘密鍵フィールドは、公開鍵暗号方式の、暗号化された所望の値を復号するための、公開鍵フィールドの公開鍵と対になる秘密鍵が格納される。

【 0 0 3 4 】

50

公開鍵サブテーブル 6 0 4 は、レコード番号フィールドと、公開鍵フィールドを有する。

すなわち、公開鍵サブテーブル 6 0 4 は、公開鍵テーブル 6 1 8 から秘密鍵フィールドを削除した、公開鍵テーブル 6 1 8 のサブセットである。

【 0 0 3 5 】

暗号化パラメータテーブル 6 0 9 は、レコード番号フィールドと、暗号化第一パラメータフィールドと、暗号化第二パラメータフィールドと、暗号化第三パラメータフィールドを有する。

暗号化第一パラメータフィールドには、制御システムのゲインとなる第一パラメータ K_p を暗号化した暗号化第一パラメータ $Enc(K_p)$ が格納される。

暗号化第二パラメータフィールドには、制御システムのゲインとなる第二パラメータ K_i を暗号化した暗号化第二パラメータ $Enc(K_i)$ が格納される。

暗号化第三パラメータフィールドには、制御システムのゲインとなる第三パラメータ K_d を暗号化した暗号化第三パラメータ $Enc(K_d)$ が格納される。

第一パラメータ K_p 、第二パラメータ K_i 及び第三パラメータ K_d は制御システムにおいて不変の値であり、制御システムの設計時に所定の計算にて決定される。

なお、上記の第一パラメータ K_p 、第二パラメータ K_i 及び第三パラメータ K_d は、P I D 制御を想定しているが、制御システムは P I D 制御に限らない。暗号化パラメータテーブル 6 0 9 は、制御システムが要求するパラメータの数に応じて、暗号化パラメータのフィールドが設けられる。

【 0 0 3 6 】

暗号化パラメータテーブル 6 0 9 のレコード番号フィールドが「 1 」のレコードにおける暗号化第一パラメータフィールドには、第一パラメータ K_p を、公開鍵テーブル 6 1 8 のレコード番号フィールドが「 1 」のレコードにおける公開鍵フィールドに格納されている公開鍵を用いて暗号化された、暗号化第一パラメータ $Enc(K_p)$ が格納される。

同様に、暗号化パラメータテーブル 6 0 9 のレコード番号フィールドが「 1 」のレコードにおける暗号化第二パラメータフィールドには、第二パラメータ K_i を、公開鍵テーブル 6 1 8 のレコード番号フィールドが「 1 」のレコードにおける公開鍵フィールドに格納されている公開鍵を用いて暗号化された、暗号化第二パラメータ $Enc(K_i)$ が格納される。

同様に、暗号化パラメータテーブル 6 0 9 のレコード番号フィールドが「 1 」のレコードにおける暗号化第三パラメータフィールドには、第三パラメータ K_d を、公開鍵テーブル 6 1 8 のレコード番号フィールドが「 1 」のレコードにおける公開鍵フィールドに格納されている公開鍵を用いて暗号化された、暗号化第三パラメータ $Enc(K_d)$ が格納される。

【 0 0 3 7 】

暗号化パラメータテーブル 6 0 9 のレコード番号フィールドが「 2 」のレコードにおける暗号化第一パラメータフィールドには、第一パラメータ K_p を、公開鍵テーブル 6 1 8 のレコード番号フィールドが「 2 」のレコードにおける公開鍵フィールドに格納されている公開鍵を用いて暗号化された、暗号化第一パラメータ $Enc(K_p)$ が格納される。

以下同様に、暗号化パラメータテーブル 6 0 9 における各レコードの暗号化パラメータは、各レコードのレコード番号フィールドに紐づく公開鍵テーブル 6 1 8 の公開鍵フィールドに格納されている公開鍵で暗号化されている。

【 0 0 3 8 】

[テーブルレコード選択処理部 6 0 5]

図 9 A は、入力装置 1 0 2 のテーブルレコード選択処理部 6 0 5 のソフトウェア機能を説明するブロック図である。

日時情報生成部 6 0 6 が出力する現在日時情報は、同期運転開始時点に記憶していた始動日時情報 9 0 1 と共に、ステップ数算出部 9 0 2 に入力される。ステップ数算出部 9 0 2 は、現在日時情報から始動日時情報 9 0 1 を減算し、ステップ時間で除算して、ステップ数を算出する。例えば、ステップ時間が 1 0 m s e c、現在日時情報が 2 0 1 7 年 1 1 月 1 日 0 9 時 3 0 分 0 5 . 1 0 0 秒、始動日時情報 9 0 1 が 2 0 1 7 年 1 1 月 1 日 0 9 時

10

20

30

40

50

30分05.000秒である場合、ステップ数は $100 \div 10 = 10$ である。なお、ステップ時間は、制御対象106の制御周期と一致する。

【0039】

産業機器等では、ある制御周期で計測と制御に係る制御プログラムを実行する。そこで、本発明の実施形態に係る暗号化制御システムでは、制御プログラムの始動日時を0として、制御周期毎にステップ数を計数する。このステップ数は、後述する擬似乱数算出部903に利用される。また、図13で詳述するが、プラント側制御装置103では、受信するデータと送信するデータとの間で、ステップ数が「1」だけ進む。

【0040】

ステップ数算出部902が出力するステップ数は、擬似乱数算出部903に入力される。擬似乱数算出部903は、初期値904を与えられ、確定的な演算処理を入力されるステップ数だけ繰り返すことで、0以上の整数または自然数の擬似乱数を生成する。生成した擬似乱数は、公開鍵サブテーブル604のレコード数にて剰余演算が行われ、この剰余がラベル、すなわちレコード番号となる。擬似乱数算出部903はラベルを用いて公開鍵サブテーブル604の公開鍵フィールドを読み出し、公開鍵を暗号化処理部603へ出力する。なお、レコード番号を0から始めるか(0以上の整数)1から始めるか(自然数)は設計事項である。

10

入力装置102、コントローラ104、そしてプラント側制御装置103のテーブルレコード選択処理部605に同一の演算処理を行う擬似乱数算出部903を装備して、同一の初期値904を与える。これにより、同一のステップ数を与えられた各々の擬似乱数算出部903は、同一のラベルを出力する。

20

【0041】

図9Bは、コントローラ104のテーブルレコード選択処理部610のソフトウェア機能を説明するブロック図である。

プラント側制御装置103から受信したデータフレームD905には、暗号化目標誤差Enc()の他に、始動日時フィールドと、エンコード日時フィールドが付されている。

エンコード日時フィールドに含まれているエンコード日時情報と、始動日時フィールドに含まれている始動日時情報901は、ステップ数算出部902に入力される。ステップ数算出部902は、エンコード日時情報から始動日時情報901を減算し、ステップ時間で除算して、ステップ数を算出する。すなわち、コントローラ104におけるステップ数算出部902の処理は、入力装置102のステップ数算出部902と、入力されるデータが異なる以外は、演算処理自体は全く同じである。

30

【0042】

ステップ数算出部902が出力するステップ数は、擬似乱数算出部903に入力される。擬似乱数算出部903は、初期値904を与えられ、確定的な演算処理を入力されるステップ数だけ繰り返すことで、0以上の整数または自然数の擬似乱数を生成する。生成した擬似乱数は、暗号化パラメータテーブル609のレコード数にて剰余演算が行われ、この剰余がラベル、すなわちレコード番号となる。擬似乱数算出部903はラベルを用いて暗号化パラメータテーブル609の暗号化第一パラメータフィールド、暗号化第二パラメータフィールド及び暗号化第三パラメータフィールドを読み出し、暗号化第一パラメータ、暗号化第二パラメータ及び暗号化第三パラメータを乗算部608へ出力する。

40

【0043】

図9Cは、プラント側制御装置103の、暗号化目標値におけるテーブルレコード選択処理部613のソフトウェア機能を説明するブロック図である。

入力装置102からコントローラ104を通じて受信したデータフレームD906には、暗号化目標値Enc(r)の他に、エンコード日時フィールドが付されている。

エンコード日時フィールドに含まれているエンコード日時情報は、同期運転開始時点に記憶していた始動日時情報901と共に、ステップ数算出部902に入力される。ステップ数算出部902は、エンコード日時情報から始動日時情報901を減算し、ステップ時間で除算して、ステップ数を算出する。すなわち、プラント側制御装置103の、暗号化

50

目標値におけるステップ数算出部 902 の処理は、入力装置 102 のステップ数算出部 902 と、入力されるデータが異なる以外は、演算処理自体は全く同じである。

【0044】

ステップ数算出部 902 が出力するステップ数は、擬似乱数算出部 903 に入力される。擬似乱数算出部 903 は、初期値 904 を与えられ、確定的な演算処理を入力されるステップ数だけ繰り返すことで、0 以上の整数または自然数の擬似乱数を生成する。生成した擬似乱数は、公開鍵テーブル 618 のレコード数にて剰余演算が行われ、この剰余がラベル、すなわちレコード番号となる。擬似乱数算出部 903 はラベルを用いて公開鍵テーブル 618 の秘密鍵フィールドを読み出し、秘密鍵を復号処理部 612 へ出力する。

【0045】

図 10 は、プラント側制御装置 103 の、暗号化制御入力におけるテーブルレコード選択処理部 613 のソフトウェア機能を説明するブロック図である。

コントローラ 104 から受信したデータフレーム D1007 には、暗号化制御入力 Enc(u) の他に、始動日時フィールドと、エンコード日時フィールドが付されている。

エンコード日時フィールドに含まれているエンコード日時情報と、始動日時フィールドに含まれている始動日時情報 901 は、ステップ数算出部 902 に入力される。ステップ数算出部 902 は、エンコード日時情報から始動日時情報 901 を減算し、ステップ時間で除算して、ステップ数を算出する。

ここで、図 10 に示すステップ数算出部 902 の、図 9A、図 9B 及び図 9C におけるステップ数算出部 902 との相違点は、エンコード日時情報から始動日時情報 901 を減算し、ステップ時間で除算して、擬似乱数算出部 903 へステップ数を出力するだけでなく、ステップ数 + 1 も出力する点である。

【0046】

ステップ数算出部 902 が出力するステップ数及びステップ数 + 1 の値は、擬似乱数算出部 903 に入力される。擬似乱数算出部 903 は、初期値 904 を与えられ、確定的な演算処理を入力されるステップ数だけ繰り返すことで、0 以上の整数または自然数の擬似乱数を生成する。生成した擬似乱数は、公開鍵テーブル 618 のレコード数にて剰余演算が行われ、この剰余がラベル、すなわちレコード番号となる。

擬似乱数算出部 903 は、ステップ数に対応するラベルを用いて公開鍵テーブル 618 の秘密鍵フィールドを読み出し、秘密鍵を復号処理部 612 へ出力する。

次に擬似乱数算出部 903 は、ステップ数 + 1 の値に対応するラベルを用いて公開鍵テーブル 618 の公開鍵フィールドを読み出し、公開鍵を暗号化処理部 603 へ出力する。

【0047】

図 9A に示した入力装置 102 のテーブルレコード選択処理部 605、図 9B に示したコントローラ 104 のテーブルレコード選択処理部 610、図 9C 及び図 10 に示したプラント側制御装置 103 のテーブルレコード選択処理部 613 の、それぞれに設けられている擬似乱数算出部 903 は、全て同一の確定的な演算処理が組み込まれている。したがって、同一の初期値 904 を与えると、同じステップ数であれば全て同一のラベルを出力する。

【0048】

[同期運転開始処理]

図 11 は、コントローラ 104 の日時情報生成部 611 における、同期運転開始処理の流れを示すフローチャートである。この図 11 では、コントローラ 104 の日時情報生成部 611 がマスターであることを前提に説明するが、入力装置 102 やプラント側制御装置 103 がマスターであっても同様である。

処理を開始すると (S1101)、コントローラ 104 の日時情報生成部 611 は自身の日時情報が、日時情報源装置 105 が出力する日時情報と十分小さい誤差にて較正されているか否かを確認する (S1102)。

【0049】

コントローラ 104 の日時情報生成部 611 自身の日時情報が、日時情報源装置 105

10

20

30

40

50

が出力する日時情報と十分小さい誤差にて較正されているならば (S 1 1 0 2 の Y E S)、次にコントローラ 1 0 4 の日時情報生成部 6 1 1 は、入力装置 1 0 2 の日時情報生成部 6 0 6 に対し、入力装置 1 0 2 の日時情報生成部 6 0 6 が、日時情報源装置 1 0 5 が出力する日時情報と十分小さい誤差にて較正されているか否かを問い合わせる (S 1 1 0 3)。

【 0 0 5 0 】

入力装置 1 0 2 の日時情報生成部 6 0 6 の日時情報が、日時情報源装置 1 0 5 が出力する日時情報と十分小さい誤差にて較正されているならば (S 1 1 0 3 の Y E S)、次にコントローラ 1 0 4 の日時情報生成部 6 1 1 は、プラント側制御装置 1 0 3 の日時情報生成部 6 1 9 に対し、プラント側制御装置 1 0 3 の日時情報生成部 6 1 9 が、日時情報源装置 1 0 5 が出力する日時情報と十分小さい誤差にて較正されているか否かを問い合わせる (S 1 1 0 4)。

ステップ S 1 1 0 2、S 1 1 0 3 及び S 1 1 0 4 の何れの条件分岐においても、日時情報の較正が正常に完了していなければ (S 1 1 0 2 の N O、S 1 1 0 3 の N O、S 1 1 0 4 の N O)、ステップ S 1 1 0 2 まで戻って確認作業が繰り返される。

【 0 0 5 1 】

ステップ S 1 1 0 4 で、プラント側制御装置 1 0 3 の日時情報生成部 6 1 9 の日時情報が、日時情報源装置 1 0 5 が出力する日時情報と十分小さい誤差にて較正されているならば (S 1 1 0 4 の Y E S)、この時点で入力装置 1 0 2、コントローラ 1 0 4 及びプラント側制御装置 1 0 3 の全ての日時情報生成部 6 0 6 が較正されている。そこで、コントローラ 1 0 4 の日時情報生成部 6 1 1 は、同期運転の準備段階として、テーブルレコード選択処理部 6 1 0 の擬似乱数算出部 9 0 3 と協調して、同期運転を開始する時間、ステップ時間、入力装置 1 0 2 の擬似乱数算出部 9 0 3 及びプラント側制御装置 1 0 3 の擬似乱数算出部 9 0 3 に与える初期値 9 0 4 等のパラメータを決定し、入力装置 1 0 2 及びプラント側制御装置 1 0 3 の日時情報生成部 6 1 9 へ送信する (S 1 1 0 5)。

【 0 0 5 2 】

ステップ S 1 1 0 5 にて同期運転の準備が完了したら、コントローラ 1 0 4 の日時情報生成部 6 1 1 は設定した同期運転開始時間になるまで待ち (S 1 1 0 6 の N O)、同期運転開始時間になったら (S 1 1 0 6 の Y E S)、同期運転を開始して (S 1 1 0 7)、一連の処理を終了する (S 1 1 0 8)。

【 0 0 5 3 】

[擬似乱数算出部 9 0 3 の擬似乱数算出処理]

擬似乱数算出部 9 0 3 が使用する擬似乱数は、悪意ある第三者に対して容易に規則性が見出されないように工夫する必要がある。暗号理論に多用される楕円曲線関数の加法定理を応用した擬似乱数生成関数の一例を示す。

図 1 2 は、コントローラ 1 0 4 の擬似乱数算出部 9 0 3 の動作の流れを示すフローチャートである。

処理を開始すると (S 1 2 0 1)、先ず、擬似乱数算出部 9 0 3 は楕円曲線関数 $y^2 = x^3 + ax + b$ の係数 a, b を決定する (S 1 2 0 2)。

【 0 0 5 4 】

次に、擬似乱数算出部 9 0 3 はステップ S 1 2 0 2 で決定した楕円曲線上の点 P を決定する (S 1 2 0 3)。この点 P は、 y 座標が 0 でないことが必須条件である。以上の係数 a, b 及び点 P と、公開鍵サブテーブル 6 0 4、暗号化パラメータテーブル 6 0 9 及び公開鍵テーブル 6 1 8 のレコード数 p が、入力装置 1 0 2 の擬似乱数算出部 9 0 3 及びプラント側制御装置 1 0 3 の擬似乱数算出部 9 0 3 に与える初期値 9 0 4 である。

次に、擬似乱数算出部 9 0 3 は日時情報生成部 6 1 1 と協調して、同期運転を開始する時間、ステップ時間、そして初期値 9 0 4 である係数 a, b 及び点 P を、入力装置 1 0 2 の日時情報生成部 6 0 6 及びプラント側制御装置 1 0 3 の日時情報生成部 6 1 9 に送信する (S 1 2 0 4)。

以上の、ステップ S 1 2 0 2、S 1 2 0 3 及び S 1 2 0 4 が、図 1 1 のステップ S 1 1

10

20

30

40

50

05に相当する。

【0055】

次に、擬似乱数算出部903はステップ数 t を0に初期化し、点Qに点Pの座標情報を代入する(S1205)。そして、日時情報生成部611の制御の下、同期運転開始時間を待つ(S1206)。このステップS1206は、図11のステップS1106に相当する。

同期運転開始時間になったら(S1206のYES)、日時情報生成部611は起動トリガを擬似乱数算出部903に与える。擬似乱数算出部903はこれを受けて、これ以降の処理を継続する。

【0056】

まず、擬似乱数算出部903は点Pと点Qを結ぶ直線に交わる、楕円曲線上の第三の点Rの座標を求める(S1207)。点Pと点Qが同一座標である場合は、楕円曲線上の接線に交わる交点を点R'とする。

次に、擬似乱数算出部903は点R'のx座標の値を整数に変換する。点R'のx座標は有理数であるが、例えばMATLAB(登録商標)に実装されているnumden()関数は、有理数を分数に変換し、その分母と分子を出力する。このnumden()関数のような、有理数を分数に変換し、その分母を取り出すことで、点Rのx座標の値を整数に変換することが可能である。そして、得られた擬似乱数である整数から、レコード数 p の剰余を求める(S1208)。この剰余が、ラベル、すなわち公開鍵サブテーブル604、暗号化パラメータテーブル609及び公開鍵テーブル618のレコードを指し示すレコード番号になる。

次に、擬似乱数算出部903はステップ数 t を1インクリメントする(S1209)。そして、点R'のy軸の値の符号を反転させた値を点R'の写像であるRとする。この点Rの座標情報を点Qに代入する(S1210)。そして、ステップS1207から一連の処理を繰り返す。

【0057】

図12では、マスターであるコントローラ104の擬似乱数算出部903の動作の流れを示したが、スレーブである入力装置102の入力装置102の擬似乱数算出部903及びプラント側制御装置103の擬似乱数算出部903は、ステップS1204の時点でコントローラ104の日時情報生成部611から初期値904を受信すると、ステップS1205以降の動作を実行する。すなわち、ステップS1205以降の擬似乱数算出部903の動作は、マスターもスレーブも同じである。

【0058】

[同期運転処理]

図13は、暗号化制御システム101の同期運転を説明するタイムチャートである。図13中、ステップ時間を10msec、ステップ数を t とする。同期運転始動時を $t=0$ とし、 $t=0$ 以降、 t が1ずつインクリメントする。

同期運転始動時($t=0$)、入力装置102は目標値 r を $t=0$ のラベルに相当する公開鍵で暗号化して、暗号化目標値 $Enc(r)$ を得る。そして、暗号化目標値 $Enc(r)$ をコントローラ104を経由してプラント側制御装置103へ送信する(S1301)。暗号化目標値 $Enc(r)$ のデータフレームD1321には、日時情報生成部606が生成した $t=0$ における現在日時情報が含まれている。

【0059】

同期運転始動時($t=0$)、コントローラ104は暗号化パラメータテーブル609から $t=0$ のラベルに相当する暗号化第一パラメータ、暗号化第二パラメータ及び暗号化第三パラメータを読み出し、初期値904としての制御入力 u と乗算部608にて乗算処理を行い、暗号化制御入力 $Enc(u)$ を得る。そして、暗号化制御入力 $Enc(u)$ をプラント側制御装置103へ送信する(S1302)。暗号化制御入力 $Enc(u)$ のデータフレームD1322には、同期運転開始時における始動日時情報901と、 $t=0$ における現在日時情報が含まれている。この時点では、始動日時情報901と現在日時情報は同一である。

【0060】

10

20

30

40

50

同期運転始動時 ($t = 0$)、プラント側制御装置 103 は入力装置 102 からコントローラ 104 を経由して暗号化目標値 $Enc(r)$ を、コントローラ 104 から暗号化制御入力 $Enc(u)$ を受信する (S1303)。

次にプラント側制御装置 103 の復号処理部 612 は各々のデータフレームに付されている現在日時情報、始動日時情報 901 を基にラベルを計算し、算出したラベルに対応する暗号鍵を用いて、目標値 r と制御入力 u をデコードする。制御用演算処理部 614 は、復号処理部 612 によってデコードされた目標値 r と制御入力 u の基となる値に演算処理を行い、目標値 r と制御入力 u を生成する。本発明の実施形態において使用する、準同型性を持つ公開鍵暗号は、暗号化したままのデータ同士を乗算 (除算) することはできるが、加算 (減算) ができない。そこで、コントローラ 104 の乗算部 608 は、与えられるデータ 10 に対し、制御用演算処理における乗算処理のみを行う。そして、暗号化したままではできない加算処理を制御用演算処理部 614 で遂行することで、制御用演算処理が完遂する。制御処理部 615 は、制御入力 u から制御信号を生成し、制御対象 106 を制御する。制御対象 106 が制御処理部 615 によって制御されると、制御対象 106 の動作はセンサ 107 によって検出される。

【0061】

センサ 107 が出力する観測信号は、信号変換処理部 616 によって観測値 y に変換される。信号変換処理部 616 が出力する観測値 y は、制御用演算処理部 614 が出力する目標値 r と共に目標誤差演算処理部 617 に入力される。目標誤差演算処理部 617 は、目標値 r から観測値 y を減算して、目標誤差 を出力する (S1304)。

暗号化処理部 603 は、目標誤差 を、 $t + 1$ のステップ数に相当するラベルに対応する公開鍵で暗号化する (S1305)。この時点では $t = 0$ なので、 $t + 1 = 1$ 、すなわちステップ数 1 に相当するラベルに対応する公開鍵が、目標誤差 の暗号化に使われる。

【0062】

同期運転始動からステップ数が 1 インクリメントして、 $t = 1$ になった時点で、プラント側制御装置 103 は、第二制御ネットワークモジュール 115 の送信部 208 を通じて、暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ をコントローラ 104 へ送信する (S1306)。暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ のデータフレーム D1323 には、同期運転開始時における始動日時情報 901 と、 $t = 1$ における現在日時情報が含まれている。

【0063】

$t = 1$ の時点で、コントローラ 104 は、プラント側制御装置 103 から暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ を受信する (S1307)。コントローラ 104 の第二制御ネットワークモジュール 115 の受信部 309 から受信した暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ は、入出力制御部 607 を通じて乗算部 608 に引き渡される。乗算部 608 は、暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ のデータフレームに付されている、始動日時情報 901 と、 $t = 1$ における現在日時情報をテーブルレコード選択処理部 610 に引き渡す。テーブルレコード選択処理部 610 は、 $t = 1$ のラベルに相当する暗号化第一パラメータ、暗号化第二パラメータ及び暗号化第三パラメータを読み出し、乗算部 608 に引き渡す。乗算部 608 は暗号化第一パラメータ、暗号化第二パラメータ及び暗号化第三パラメータと、暗号化目標誤差 $Enc(\quad)$ を乗算処理して、暗号化制御入力 $Enc(u)$ を得る (S1308)。そして、暗号化制御入力 $Enc(u)$ をプラント側制御装置 103 へ送信する (S1309)。暗号化制御入力 $Enc(u)$ のデータフレーム D1324 には、同期運転開始時における始動日時情報 901 と、 $t = 1$ における現在日時情報が含まれている。

【0064】

$t = 1$ の時点で、入力装置 102 は目標値 r を $t = 1$ のラベルに相当する公開鍵で暗号化して、暗号化目標値 $Enc(r)$ を得る。そして、暗号化目標値 $Enc(r)$ をコントローラ 104 を経由してプラント側制御装置 103 へ送信する (S1310)。暗号化目標値 $Enc(r)$ のデータフレーム D1325 には、 $t = 1$ における現在日時情報が含まれている。

【0065】

$t = 1$ の時点で、プラント側制御装置 103 は入力装置 102 からコントローラ 104

10

20

30

40

50

を經由して暗号化目標値 $Enc(r)$ を、コントローラ104から暗号化制御入力 $Enc(u)$ を受信する(S1311)。

次にプラント側制御装置103の復号処理部612は各々のデータフレームに付されている現在日時情報、始動日時情報901を基にラベルを計算し、算出したラベルに対応する暗号鍵を用いて、目標値 r と制御入力 u をデコードする。制御用演算処理部614は、復号処理部612によってデコードされた目標値 r と制御入力 u の基となる値に演算処理を行い、目標値 r と制御入力 u を生成する。制御処理部615は、制御入力 u から制御信号を生成し、制御対象106を制御する。制御対象106が制御処理部615によって制御されると、制御対象106の動作はセンサ107によって検出される。

【0066】

センサ107が出力する観測信号は、信号変換処理部616によって観測値 y に変換される。信号変換処理部616が出力する観測値 y は、制御用演算処理部614が出力する目標値 r と共に目標誤差演算処理部617に入力される。目標誤差演算処理部617は、目標値 r から観測値 y を減算して、目標誤差 e を出力する(S1312)。

暗号化処理部603は、目標誤差 e を、 $t+1$ のステップ数に相当するラベルに対応する公開鍵で暗号化する(S1313)。この時点では $t=1$ なので、 $t+1=2$ 、すなわちステップ数2に相当するラベルに対応する公開鍵が、目標誤差 e の暗号化に使われる。

【0067】

以下同様に、プラント側制御装置103は、入力装置102からステップ数 t における暗号化目標値 $Enc(r)$ を、コントローラ104からステップ数 t における暗号化制御入力 $Enc(u)$ を受信すると、目標値 r と制御入力 u に基づいて制御対象106を制御する。その結果、センサ107から得られた観測値 y を目標値 r から減算して目標誤差 e を得る。暗号化処理部603は、目標誤差 e をステップ数 $t+1$ における公開鍵で暗号化して、暗号化目標誤差 $Enc(e)$ をコントローラ104へ出力する。

つまり、プラント側制御装置103のデータ受信、演算、データ送信のサイクルにおいて、ステップ数は1インクリメントする。

【0068】

これに対し、コントローラ104は、プラント側制御装置103から受信した暗号化目標誤差 $Enc(e)$ のデータフレームに付されている現在日時情報、始動日時情報901から得たステップ数 t における暗号化第一パラメータ、暗号化第二パラメータ及び暗号化第三パラメータを、暗号化目標誤差 $Enc(e)$ と乗算処理して、暗号化制御入力 $Enc(u)$ を得て、プラント側制御装置103へ送信する。

つまり、コントローラ104のデータ受信、演算、データ送信のサイクルにおいて、ステップ数はそのまま変化しない。

【0069】

[数値シミュレーション]

以上説明した実施形態に係る暗号化制御システム101の理論的検証のため、計算機上で数値シミュレーションを実施した。

図14Aは、特許文献1に係る暗号化制御システム101における、制御入力 u と目標誤差 e のグラフである。

図14Bは、本発明の実施形態に係る暗号化制御システム101における、制御入力 u と目標誤差 e のグラフである。

図14A及び図14Bの何れのグラフも、ステップ時間を10msecとし、時刻10secにおいて、暗号化目標誤差 $Enc(e)$ に対して改竄攻撃を行ったと想定したシミュレーション結果である。

【0070】

図14Aでは、使用する公開鍵及び秘密鍵の組が1組だけであるため、改竄攻撃による影響が目標誤差 e に現れない。しかし、図14Bでは、ステップ数毎に使用する公開鍵及び秘密鍵の組をランダムに切り替える仕組みを採用しているため、改竄攻撃によって目標誤差 e が改竄攻撃される前とは明確に異なる、連続性のない変化を示す。

10

20

30

40

50

【 0 0 7 1 】

制御システムは制御対象 1 0 6 が安定した状態であることが望ましい。このため、目標誤差 が大幅に変動することはまずあり得ない。したがって、目標誤差 の変動幅は概ね小さく、連続性を有する。通常の状態において変動幅が小さく連続性を有する信号が、急に変動幅が大きくなり、連続性のない変化を示すようになれば、何らかの異常が発生したものと明確に認識することができる。

【 0 0 7 2 】

例えば、目標誤差 の変動幅を 2 乗して、所定の閾値と比較して、当該閾値を超えていれば、暗号化制御システム 1 0 1 に対する攻撃があったと判定することができる。この判定演算を攻撃検出器とする。

図 1 5 A は、特許文献 1 に係る暗号化制御システム 1 0 1 における、攻撃検出器のグラフである。

図 1 5 B は、本発明の実施形態に係る暗号化制御システム 1 0 1 における、攻撃検出器のグラフである。

【 0 0 7 3 】

図 1 5 A では、使用する公開鍵及び秘密鍵の組が 1 組だけであるため、攻撃検出器は改竄攻撃を検出することができない。しかし、図 1 5 B では、ステップ数毎に使用する公開鍵及び秘密鍵の組をランダムに切り替える仕組みを採用しているため、攻撃検出器は改竄攻撃によって目標誤差 が改竄攻撃されたことを明確に認識することができる。

【 0 0 7 4 】

以上に説明した実施形態には、以下のような変形例が考えられる。

(1) 上記の実施形態では、擬似乱数算出部 9 0 3 が、計算の要求が発生した時点で動作するように構成されていたが、予め計算した結果をラベルテーブルに記憶しておいてもよい。

ラベルテーブルは、ステップ数フィールドとラベルフィールドを有する。

ステップ数フィールドにはステップ数が格納される。

ラベルフィールドにはステップ数に対応する、擬似乱数算出部 9 0 3 が算出したラベルが格納される。

このようなラベルテーブルを数千あるいは数万レコード程度記憶しておけば、CPU モジュール 1 1 2 の演算リソースを主たる制御演算に集中させることができる。

【 0 0 7 5 】

(2) 上記の実施形態では、制御周期毎に公開鍵と秘密鍵のペアを切り替えるように構成されていたが、複数の制御周期毎に切り替えるように構成してもよい。但し、あまり切り替えの周期が長すぎると、悪意ある第三者に対する脆弱性が増大する虞がある。

(3) 日時情報源装置 1 0 5 の機能を、入力装置 1 0 2、プラント側制御装置 1 0 3、コントローラ 1 0 4 の何れか 1 台が兼用してもよい。例えば、入力装置 1 0 2 に GPS (global positioning system) 受信機を装備することで、正確な日時情報を得ることが可能になる。

【 0 0 7 6 】

(4) 入力装置 1 0 2 とコントローラ 1 0 4 を一体化することができる。

図 1 6 は、本発明の実施形態の変形例に係るコントローラ 1 6 0 1 の、制御ネットワークにおけるソフトウェア機能を示すブロック図である。

図 1 6 に示すコントローラ 1 6 0 1 は、図 6 に示した入力装置 1 0 2 とコントローラ 1 0 4 を一体化した構成である。

まず、テーブルレコード選択処理部 1 6 0 2 は、入力装置 1 0 2 のテーブルレコード選択処理部 6 0 5 とコントローラ 1 0 4 のテーブルレコード選択処理部 6 1 0 の機能を有する。すなわちテーブルレコード選択処理部 1 6 0 2 は、暗号化処理部 6 0 3 に対し、公開鍵サブテーブル 6 0 4 から所定のレコードを選択すると共に、暗号化パラメータテーブル 6 0 9 から所定のレコードを選択する機能を有する。

【 0 0 7 7 】

10

20

30

40

50

次に、入出力制御部 1603 は、入力装置 102 の入出力制御部 602 とコントローラ 104 の入出力制御部 607 の機能を有する。

そして、入力装置 102 の日時情報生成部 606 は省略される。すなわち日時情報生成部 611 は、乗算部 603 から出力される暗号化制御入力に付加する日時情報を提供すると共に、テーブルレコード選択処理部 1602 に日時情報を提供すると共に起動タイミングを与える機能を有する。

【0078】

以上に説明したように、暗号化制御システム 101 において、入力装置 102 とコントローラ 104 に代えて、入力装置 102 とコントローラ 104 を一体化したコントローラ 1601 を用いても、同等の機能を実現することができる。

10

なお、図 6 の入力装置 102 は公開鍵サブテーブル 604 を有している。そこで、入力装置 102 とコントローラ 104 を一体化したコントローラ 1601 を実現する際、暗号化処理部 603 に目標値 r だけでなく、第一パラメータ K_p 、第二パラメータ K_i 及び第三パラメータ K_d も一緒に暗号化させる構成にすれば、暗号化処理部 603 の演算量は増えるが、暗号化パラメータテーブル 609 を省略することができる。

【0079】

本実施形態では、暗号化制御システム 101 を開示した。

入力装置 102、プラント側制御装置 103 及びコントローラ 104 には、共通の機能を有する擬似乱数算出部 903 を装備して、時刻同期を行う。そして、同一時刻で同期運転を開始する。このように暗号化制御システム 101 を構成することで、制御システム全体の制御周期に同期して、公開鍵と秘密鍵のペアを切り替えることが可能になる。よって、制御システムに対する、悪意ある第三者による介入を瞬時に且つ明確に検出することが可能になる。

20

【0080】

以上、本発明の実施形態について説明したが、本発明は上記実施形態に限定されるものではなく、請求の範囲に記載した本発明の要旨を逸脱しない限りにおいて、他の変形例、応用例を含む。

【符号の説明】

【0081】

101 ... 暗号化制御システム、102 ... 入力装置、103 ... プラント側制御装置、104 ... コントローラ、105 ... 日時情報源装置、106 ... 制御対象、107 ... センサ、111 ... マウントベース、112 ... CPU モジュール、113 ... 情報ネットワークモジュール、114 a、114 b ... 第一制御ネットワークモジュール、115 ... 第二制御ネットワークモジュール、116 ... 入出力モジュール、201 ... モジュールバス、202 ... CPU、203 ... ROM、204 ... RAM、205 ... RTC、206 ... 内部バス、207 ... NIC、208 ... 送信部、309 ... 受信部、410 ... A/D 変換器、411 ... D/A 変換器、501 ... CPU、502 ... ROM、503 ... RAM、504 ... 不揮発性ストレージ、505 ... RTC、506 ... NIC、507 ... バス、508 ... 表示部、509 ... 操作部、601 ... 目標値入力部、602 ... 入出力制御部、603 ... 暗号化処理部、604 ... 公開鍵サブテーブル、605 ... テーブルレコード選択処理部、606 ... 日時情報生成部、607 ... 入出力制御部、608 ... 乗算部、609 ... 暗号化パラメータテーブル、610 ... テーブルレコード選択処理部、611 ... 日時情報生成部、612 ... 復号処理部、613 ... テーブルレコード選択処理部、614 ... 制御用演算処理部、615 ... 制御処理部、616 ... 信号変換処理部、617 ... 目標誤差演算処理部、618 ... 公開鍵テーブル、619 ... 日時情報生成部、620 ... ログテーブル、901 ... 始動日時情報、902 ... ステップ数算出部、903 ... 擬似乱数算出部、904 ... 初期値、1601 ... コントローラ、1602 ... テーブルレコード選択処理部、1603 ... 入出力制御部

30

40

【 図 1 】

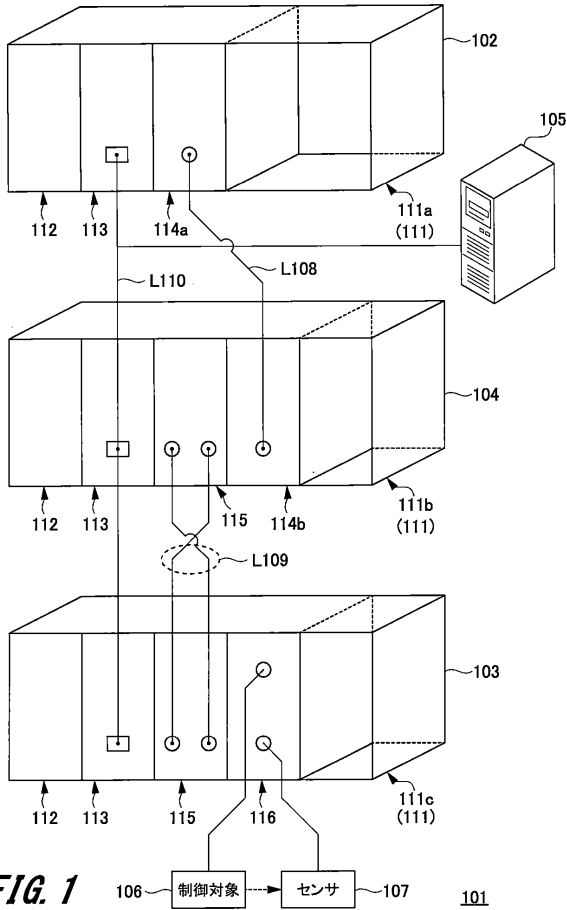
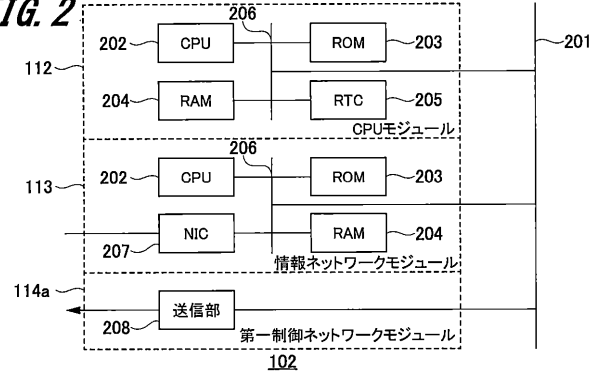


FIG. 1

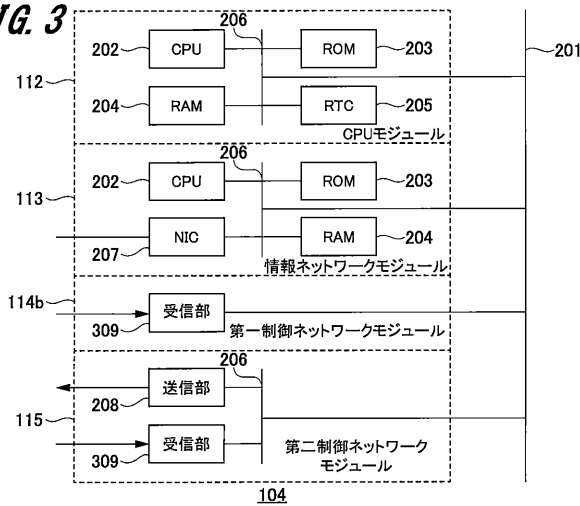
【 図 2 】

FIG. 2



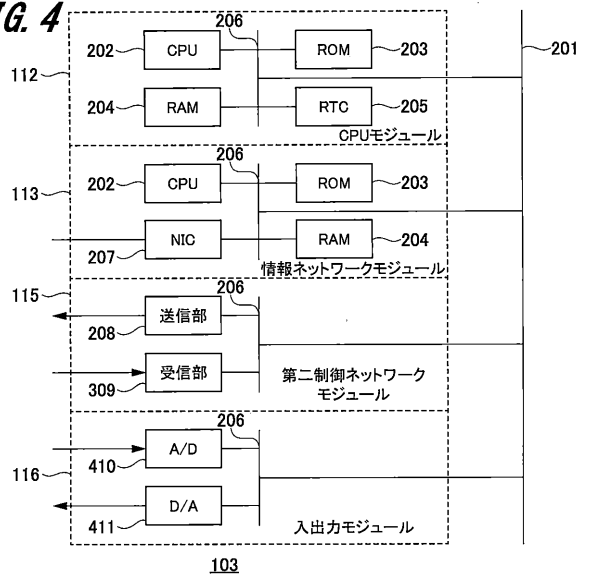
【 図 3 】

FIG. 3

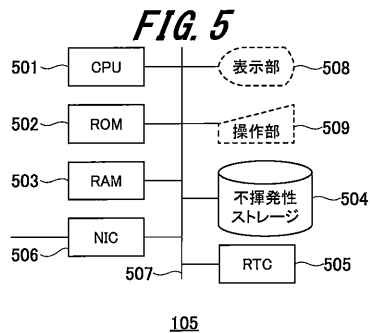


【 図 4 】

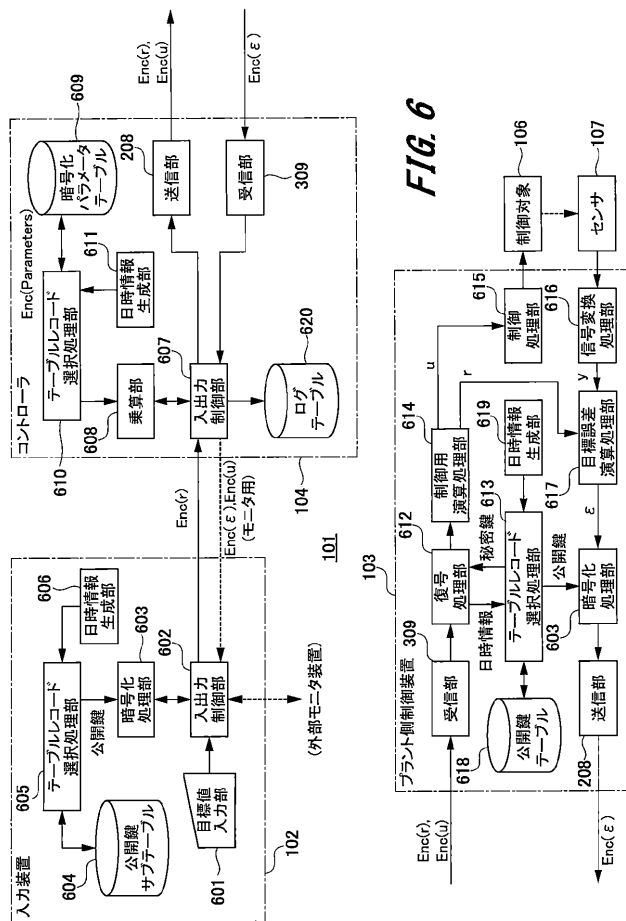
FIG. 4



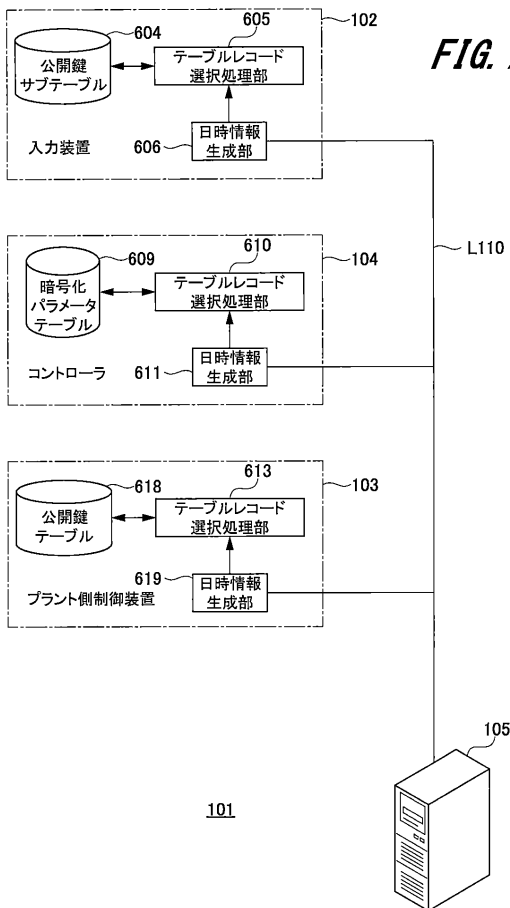
【図5】



【図6】



【図7】



【図8】

618 公開鍵テーブル

レコード番号 (ラベル)	公開鍵	秘密鍵
1		
2		
⋮		

604 公開鍵サブテーブル

レコード番号 (ラベル)	公開鍵
1	
2	
⋮	

609 暗号化パラメータテーブル

レコード番号 (ラベル)	暗号化第一パラメータ (Enc(Kp))	暗号化第二パラメータ (Enc(Ki))	暗号化第三パラメータ (Enc(Kd))
1			
2			
⋮			

FIG. 8

【図9】

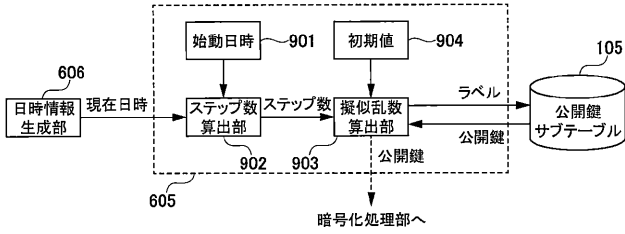


FIG. 9A

【図10】

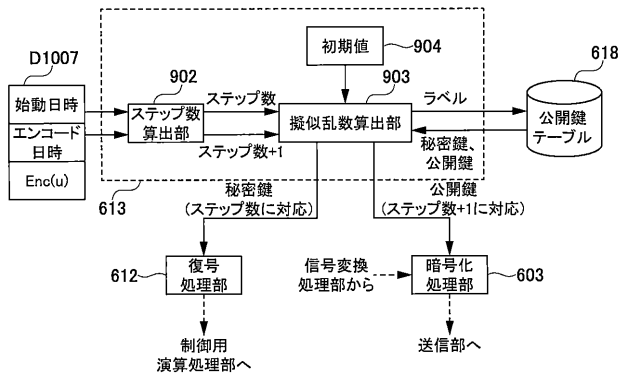


FIG. 10

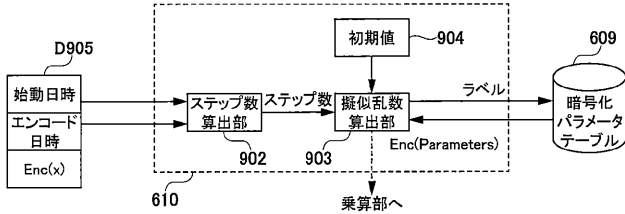


FIG. 9B

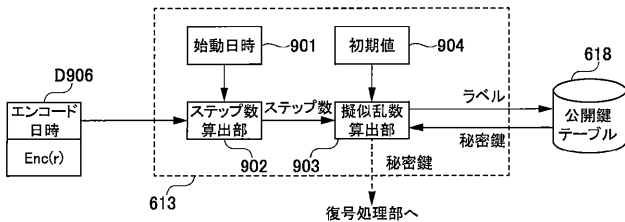


FIG. 9C

【図11】

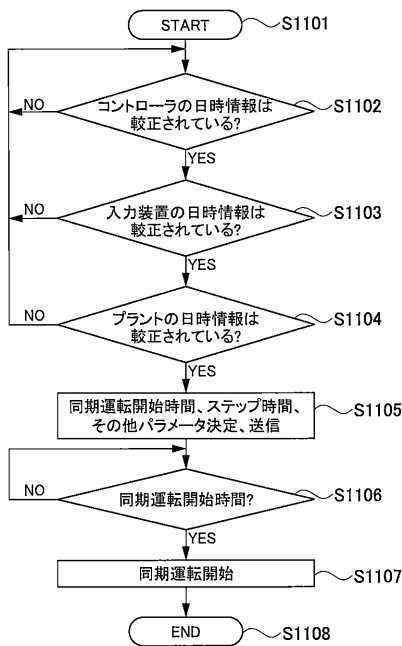


FIG. 11

【図12】

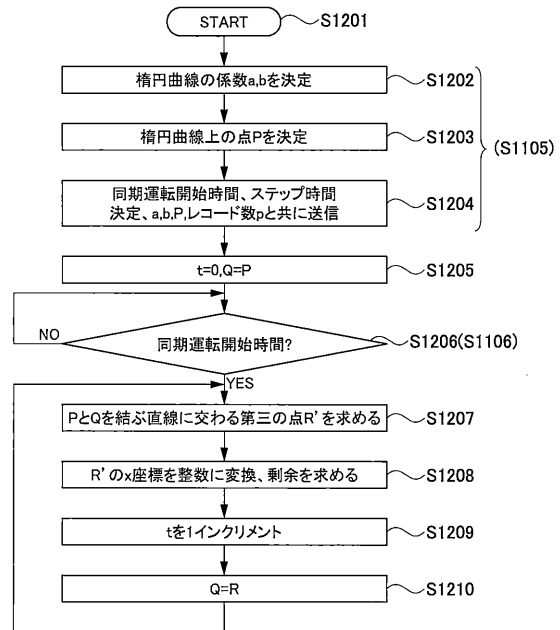


FIG. 12

【図 1 3】

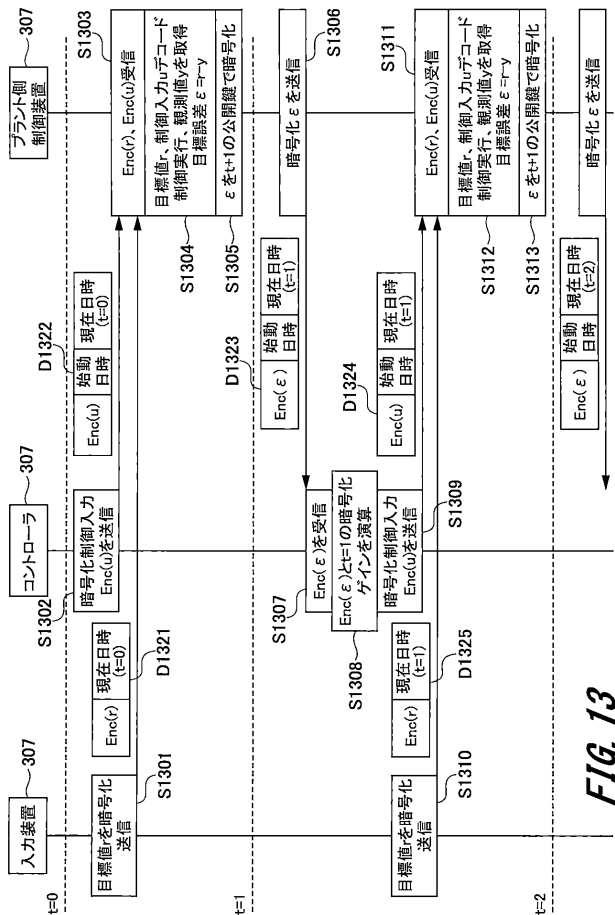


FIG. 13

【図 1 4】

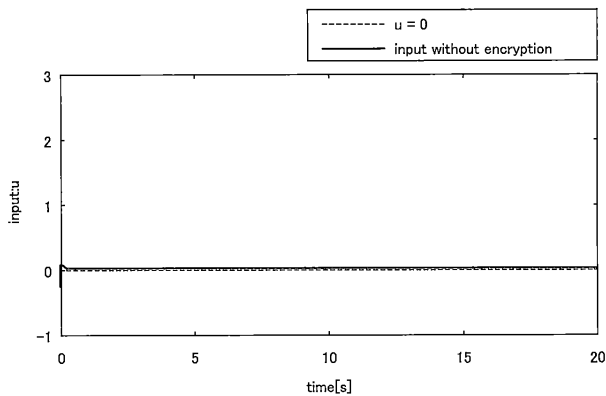


FIG. 14A

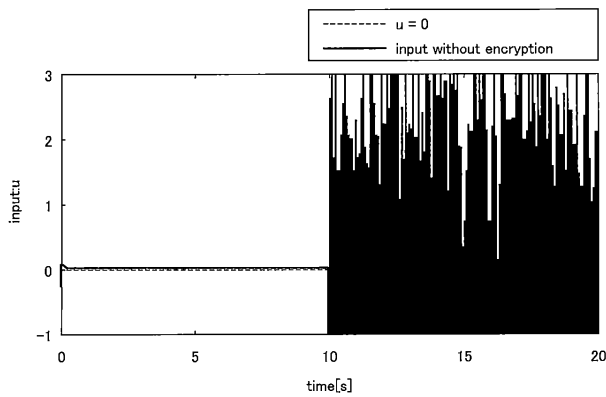


FIG. 14B

【図 1 5】

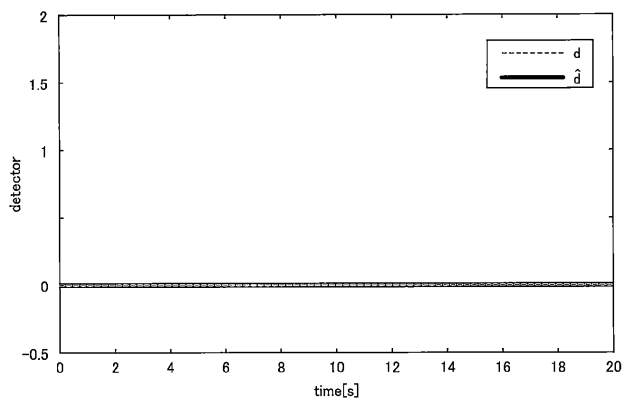


FIG. 15A

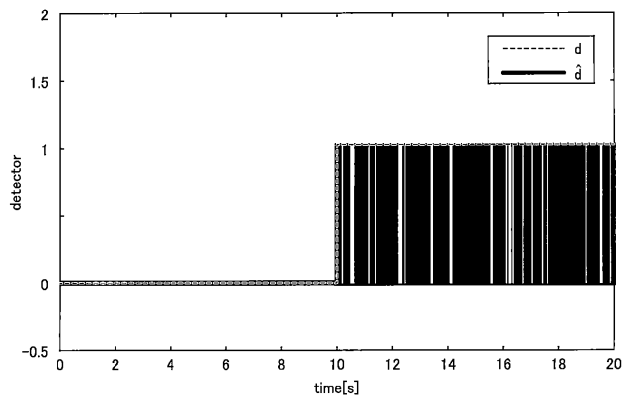


FIG. 15B

【図 1 6】

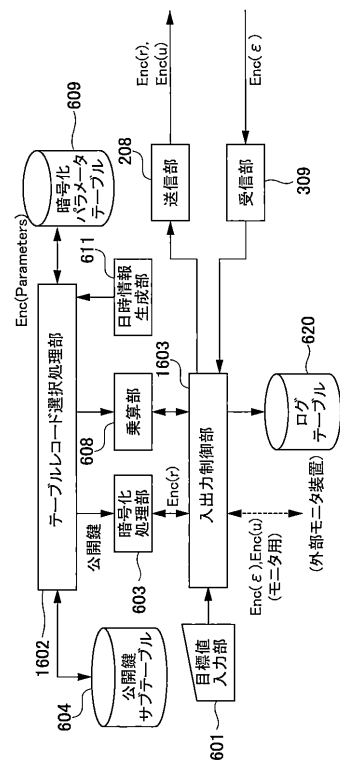


FIG. 16

1601

【国際調査報告】

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2018/038954

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER Int.Cl. H04L9/14(2006.01) i, G09C1/00(2006.01) i According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC	
B. FIELDS SEARCHED Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) Int.Cl. H04L9/14, G09C1/00 Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched Published examined utility model applications of Japan 1922-1996 Published unexamined utility model applications of Japan 1971-2018 Registered utility model specifications of Japan 1996-2018 Published registered utility model applications of Japan 1994-2018 Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used) JSTPlus/JMEDPlus/JST7580 (JDreamIII), IEEE Xplore, THE ACM DIGITAL LIBRARY	
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT	
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages
A	WO 2013/189783 A1 (ABB RESEARCH LTD.) 27 December 2013, page 6, line 17 to page 10, line 9, fig. 1-4 & EP 2677680 A1
A	藤田 貴大 ほか, ElGamaI 暗号を用いた制御器の暗号化, 計測自動制御学会論文集, 30 September 2015, vol. 51, no. 9, pp. 661-666, (FUJITA, Takahiro et al., "Encryption of Controllers Using ElGamal Cryptosystem", Transactions of the Society of Instrument and Control Engineers)
	Relevant to claim No. 1-6 1-6
<input checked="" type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C. <input type="checkbox"/> See patent family annex.	
* Special categories of cited documents: "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "E" earlier application or patent but published on or after the international filing date "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art "&" document member of the same patent family	
Date of the actual completion of the international search 07 December 2018 (07.12.2018)	Date of mailing of the international search report 25 December 2018 (25.12.2018)
Name and mailing address of the ISA/ Japan Patent Office 3-4-3, Kasumigaseki, Chiyoda-ku, Tokyo 100-8915, Japan	Authorized officer Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2018/038954

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 1-212041 A (HITACHI, LTD.) 25 August 1989, page 3, upper right column, line 2 to page 5, upper right column, line 18, page 5, lower right column, line 19 to page 6, upper left column, line 14, fig. 1-3 (Family: none)	1-6
A	JP 2016-527844 A (BEDROCK AUTOMATION PLATFORMS INC.) 08 September 2016, paragraphs [0032]-[0035], [0046], fig. 1-7 & US 2016/0078213 A1, paragraphs [0042]-[0045], [0057], fig. 1-7 & US 2018/0089416 A1 & WO 2015/020633 A1 & KR 10-2016-0040277 A & CN 105531635 A	1-6
T	鈴木崇司 ほか, 動的鍵管理による暗号化制御系, 第 60 回自動制御連合講演会講演論文集, 10 November 2017, SaC3-3, [retrieval date 06 December 2018], internet <URL:https://www.jstage.jst.go.jp/article/jacc/60/0/60_513/_article/-char/ja>, non-official translation (SUZUKI, Takashi et al., "Encrypted Control System with selective Keys", Proceedings of the 60th Japan Joint Automatic Control Conference)	1-6

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2018/038954

Box No. II Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 2 of first sheet)

This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons:

1. Claims Nos.:
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:

2. Claims Nos.:
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:

3. Claims Nos.:
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).

Box No. III Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 3 of first sheet)

This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows:
See extra sheet

1. As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims.
2. As all searchable claims could be searched without effort justifying additional fees, this Authority did not invite payment of additional fees.
3. As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:

4. No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.:

Remark on Protest

- The additional search fees were accompanied by the applicant's protest and, where applicable, the payment of a protest fee.
- The additional search fees were accompanied by the applicant's protest but the applicable protest fee was not paid within the time limit specified in the invitation.
- No protest accompanied the payment of additional search fees.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2018/038954

<Continuation of Box III>

(Invention 1) Claims 1-3

Claim 1 has a special technical feature in which
"the controller is provided with
:...

a multiplication unit, which receives an encryption target error from the plant-side control device, and multiplies the same by the encryption parameter selected by the first table record selection processing unit to output an encryption control input; and
a first date and time information generation unit, which provides date and time information to be added to the encryption control input output from the multiplication unit, provides the date and time information to the first table record selection processing unit, and assigns a start timing". Claims 2-3 have the same technical features as claim 1. Therefore, claims 1-3 are classified as invention 1.

(Invention 2) Claims 4-6

Claims 4-6 share, with claim 1 classified as invention 1, a common technical feature of receiving an encryption target value and decrypting the encryption target. However, it is obvious that this technical feature does not make a contribution over the prior art in light of the disclosure of document 1 (particularly see paragraph [0063]), etc.), and thus said technical feature is not considered to be a special technical feature. Furthermore, these inventions do not share other identical or corresponding special technical features.

Furthermore, claims 4-6 are not dependent on claim 1. Furthermore, claims 4-6 are not substantially identical or equivalent to any of the claims classified as invention 1.

Therefore, claims 4-6 cannot be classified as invention 1.

Claims 4-6 have a special technical feature of
"an encryption target value step number calculation step in which first encoded date and time information is read from an encoded date and time field added to the first data frame, starting date and time information is subtracted from the first encoded date and time information to perform a division at a prescribed period, so as to calculate an encryption target value step number". Thus, claims 4-6 are classified as invention 2.

国際調査報告		国際出願番号 PCT/J P 2 0 1 8 / 0 3 8 9 5 4	
A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC)) H04L9/14(2006.01)i, G09C1/00(2006.01)i Int.Cl.			
B. 調査を行った分野 調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC)) Int.Cl. H04L9/14, G09C1/00			
最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの 日本国実用新案公報 1922-1996年 日本国公開実用新案公報 1971-2018年 日本国実用新案登録公報 1996-2018年 日本国登録実用新案公報 1994-2018年			
国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語) JSTPlus/JMEDPlus/JST7580 (JDreamIII), IEEE Xplore, THE ACM DIGITAL LIBRARY			
C. 関連すると認められる文献			
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号	
A	WO 2013/189783 A1 (ABB RESEARCH LTD) 2013.12.27, 第6頁第17行-第10頁第9行、Fig. 1-4 & EP 2677680 A1	1-6	
A	藤田 貴大 ほか, E1Gama1暗号を用いた制御器の暗号化, 計測自動制御学会論文集, 2015.09.30, 第51巻 第9号, pp. 661-666	1-6	
<input checked="" type="checkbox"/> C欄の続きにも文献が列挙されている。 <input type="checkbox"/> パテントファミリーに関する別紙を参照。			
* 引用文献のカテゴリー 「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの 「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの 「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す) 「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献 「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願		の日の後に公表された文献 「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの 「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの 「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの 「&」同一パテントファミリー文献	
国際調査を完了した日 07.12.2018		国際調査報告の発送日 25.12.2018	
国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁 (ISA/J P) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号		特許庁審査官 (権限のある職員) 青木 重徳	5 S 4 2 2 9
		電話番号 03-3581-1101 内線 3546	

国際調査報告		国際出願番号 PCT/J P 2018/038954
C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	JP 1-212041 A (株式会社日立製作所) 1989.08.25, 第3頁右上欄第2行-第5頁右上欄第18行、第5頁右下欄第19行-第6頁左上欄第14行、第1-3図 (ファミリーなし)	1-6
A	JP 2016-527844 A (ペドロック・オートメーション・プラットフォームズ・インコーポレーテッド) 2016.09.08, 段落 [0032] - [0035]、[0046]、図1-7 & US 2016/0078213 A1, 段落 [0042] - [0045]、[0057]、FIG. 1-7 & US 2018/0089416 A1 & WO 2015/020633 A1 & KR 10-2016-0040277 A & CN 105531635 A	1-6
T	鈴木 崇司 ほか, 動的鍵管理による暗号化制御系, 第60回自動制御連合講演会講演論文集, 2017.11.10, S a C 3-3, [検索日 2018.12.06], インターネット: <URL : https://www.jstage.jst.go.jp/article/jacc/60/0/60_513/_article/-char/ja >	1-6

(発明1) 請求項1-3

請求項1は、
[前記コントローラは、
… (中略) …

前記プラント側制御装置から暗号化目標誤差を受信して、前記第一のテーブルレコード選択処理部が選択した前記暗号化パラメータを乗算して暗号化制御入力を出力する乗算部と、

前記乗算部から出力される前記暗号化制御入りに付加する日時情報を提供すると共に、前記第一のテーブルレコード選択処理部に日時情報を提供すると共に起動タイミングを与える第一の日時情報生成部とを具備]

という特別な技術的特徴を有しており、請求項2-3も、請求項1と同一の技術的特徴を有している。したがって、請求項1-3を発明1に区分する。

(発明2) 請求項4-6

請求項4-6は、発明1に区分された請求項1と、暗号化目標値を受信し、前記暗号化目標を復号するという共通の技術的特徴を有している。しかしながら、当該技術的特徴は、文献1の開示内容(特に段落[0063]などを参照)に照らして、先行技術に対する貢献をもたらすものではないから、当該技術的特徴は、特別な技術的特徴であるとはいえない。また、これらの発明の間には、他に同一の又は対応する特別な技術的特徴は存在しない。

さらに、請求項4-6は、請求項1の従属請求項ではない。また、請求項4-6は、発明1に区分されたいずれの請求項に対しても実質同一又はそれに準ずる関係にはない。

したがって、請求項4-6は発明1に区分できない。

そして、請求項4-6は、

[前記第一のデータフレームに付されているエンコード日時フィールドから第一のエンコード日時情報を読み出し、前記第一のエンコード日時情報から始動日時情報を減算し、所定の周期で除算することで暗号化目標値ステップ数を算出する、暗号化目標値ステップ数算出ステップ]

という特別な技術的特徴を有しているもので、発明2に区分する。

国際調査報告

国際出願番号 PCT/J P 2 0 1 8 / 0 3 8 9 5 4

第II欄 請求の範囲の一部の調査ができないときの意見 (第1ページの2の続き)

法第8条第3項 (PCT17条(2)(a))の規定により、この国際調査報告は次の理由により請求の範囲の一部について作成しなかった。

1. 請求項 _____ は、この国際調査機関が調査することを要しない対象に係るものである。つまり、
2. 請求項 _____ は、有意義な国際調査をすることができる程度まで所定の要件を満たしていない国際出願の部分に係るものである。つまり、
3. 請求項 _____ は、従属請求の範囲であってPCT規則6.4(a)の第2文及び第3文の規定に従って記載されていない。

第III欄 発明の単一性が欠如しているときの意見 (第1ページの3の続き)

次に述べるようにこの国際出願に二以上の発明があるとこの国際調査機関は認めた。

特別ページ参照。

1. 出願人が必要な追加調査手数料をすべて期間内に納付したので、この国際調査報告は、すべての調査可能な請求項について作成した。
2. 追加調査手数料を要求するまでもなく、すべての調査可能な請求項について調査することができたので、追加調査手数料の納付を求めなかった。
3. 出願人が必要な追加調査手数料を一部のみしか期間内に納付しなかったため、この国際調査報告は、手数料の納付のあった次の請求項のみについて作成した。
4. 出願人が必要な追加調査手数料を期間内に納付しなかったため、この国際調査報告は、請求の範囲の最初に記載されている発明に係る次の請求項について作成した。

追加調査手数料の異議の申立てに関する注意

- 追加調査手数料及び、該当する場合には、異議申立手数料の納付と共に、出願人から異議申立てがあった。
- 追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがあったが、異議申立手数料が納付命令書に示した期間内に支払われなかった。
- 追加調査手数料の納付はあったが、異議申立てはなかった。

様式PCT/ISA/210 (第1ページの続葉(2)) (2015年1月)

フロントページの続き

(81)指定国・地域 AP(BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), EA(AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), EP(AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OA(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG), AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT

(注) この公表は、国際事務局(WIPO)により国際公開された公報を基に作成したものである。なおこの公表に係る日本語特許出願(日本語実用新案登録出願)の国際公開の効果は、特許法第184条の10第1項(実用新案法第48条の13第2項)により生ずるものであり、本掲載とは関係ありません。