

実践!

## CAN プロトコル解析

自動車の制御システムは CAN プロトコルを使って分散制御をしています。

本講座では、自動車の電子制御システムにて CAN プロトコルがどのように使われているのか解説します。

演習ではシミュレータやテストベッドを使って、CAN プロトコルの解析方法が理解できます。

特に、Raspberry Pi や Linux を用いて、CAN を制御したい方にお勧めです。

2026. **5.28** THU

9:30-16:30

**無料** ※昼食の提供があります。

定員

**15名**

※応募者多数の場合は抽選

対象

**学生優先**

申請締切日

2026年5月14日(木) 15:00

開催場所

**パシフィコ横浜  
ノース ガーデンラウンジ B  
(神奈川県横浜市)**

※定員に達した場合は締切日前に受付終了となる場合がございます。

※ご参加の方は各自パソコンをご持参ください。  
事前準備(環境構築)がございます。

## イベントスケジュール

午前の部 9:30~12:00

- 倫理
- 車載システムとセキュリティ概論
- CAN プロトコル基涼
- シミュレータを用いた演習

午後の部 13:00~16:30

- テストベッドを用いた演習

## 講師紹介

- 倉地 亮 (名城大学/名古屋大学)  
家平 和輝 (株式会社デンソー)  
今井 啓貴 (株式会社ラック)  
古川 修平 (ヒラソル・エナジー株式会社)  
元田 匡哉 (NTT セキュリティ・ジャパン株式会社)

主催・自動車技術会 企画・サイバーセキュリティ講座企画 WG

お申込み・お問い合わせ

公益社団法人自動車技術会 講座担当

✉ [kisokouza@jsae.or.jp](mailto:kisokouza@jsae.or.jp)<https://www.jsae.or.jp/assoc/hrd/study/cyber/>