

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokkemodell
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Spoof proof GPS timing

A detection and mitigation system for GPS time spoofing

A. Schultzen¹

¹Institutt for informatikk
Universitetet i Oslo

6. desember 2016

Laget et rammeverk for å teste forskjellige spoofing
deteksjonsalgoritmer. Ikke gjort før.

Introduksjon

- GPS timing
- Anvendelse
- Utfordringer og trusler
- Referansestrusselen

Dekeksjon og mottiltak

- Flere GPS mottakere
- Referansekklokkene

Implementasjon

- Ønsket funksjonalitet
- Sensor server
arkitektur
- Klokkestokkmodell
- Filtre

Test av lokasjons- og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av klokkestokkmodell og filtre

Observasjon

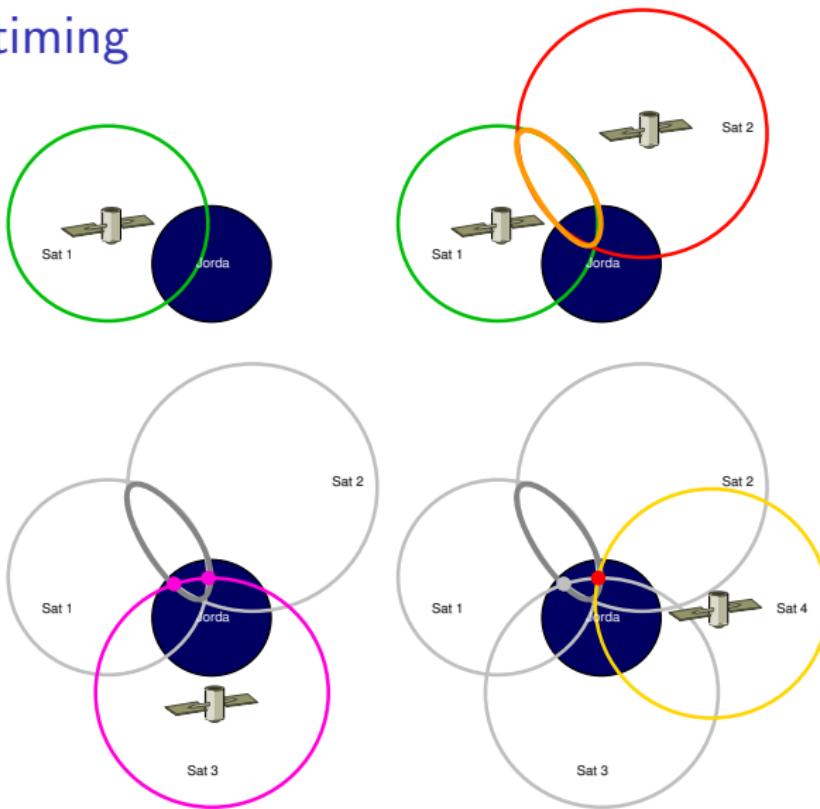
Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

GPS timing



Figur: Trilaterasjon

Spoof proof GPS timing

A. Schultzen

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrussen

Dektekjøn og
mottiltak

Fleire GPS mottakere

Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkekmodell

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkekmodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Uf ordninger og trusler

Referansetrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Fleire GPS mottakere
Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokke modell
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokke modell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser



Figur: Mobilmast [1]



Figur: Wall Street [2]

Utfordringer og trusler

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Lorenzo Franceschi-Bicchieri SECURITY 07.19.12 5:32 PM

GPS HIJACKING CATCHES FEDS, DRONE MAKERS OFF GUARD

SPOOFING GPS AND GETTING YOUR OWN UAV

July 1, 2012 by Brian Benchoff



89 Comments

Iran–U.S. RQ-170 incident

From Wikipedia, the free encyclopedia

An Lockheed Martin RQ-170 Sentinel unmanned aerial vehicle was brought down by its cyberwarfare unit which c

SEPTEMBER 3, 2015

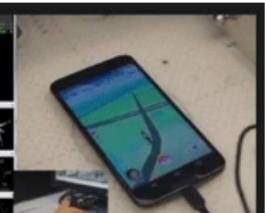
SPOOFING GPS LOCATIONS WITH LOW COST TX SDRS

At this years Defcon 2015 conference researcher Lin Huang from Qihoo 360 presented her work on spc

Getting lost near the Kremlin? Russia could be 'GPS spoofing'

by Clare Sebastian @clarecn

© December 2, 2016 4:34 AM ET



WE DECLARE THE GRANDMASTER OF POKEMON GO GPS CHEATS

July 26, 2016 by Mike Szczys

47 Comments

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Fleire GPS mottakere
Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkemodell
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

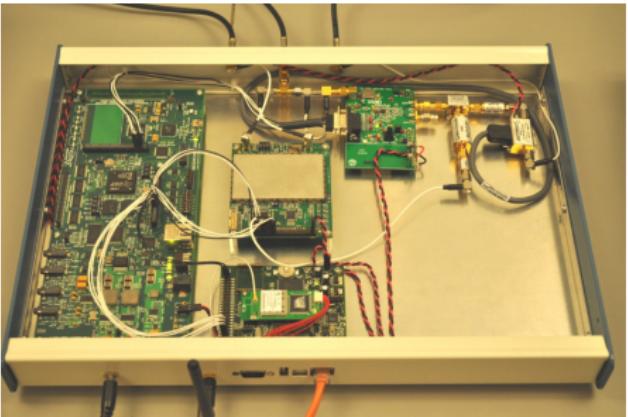
Bibliografi

Referanser

The Civil GPS Spoofing

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen



Figur: Civil GPS Spoofer

The Civil GPS Spoofing

- ▶ Laget et av et team fra *The University of Texas at Austin* i 2012 [3]
- ▶ Implementert i SDR"
- ▶ Simulere opptil 14 falskesatellitter.

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Uf ordninger og trusler

Referansetrusselen

Dektekjøn og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokke modell
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokke modell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

The Civil GPS Spoofing

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansetrusselen

Dekselasjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere

Referansekklokkene

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkemodell

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Nøkkelfunksjoner:

- ▶ Sømløs narr, offeret låser på en kopi av det autentiske signalet. Ingen forandring i løsning.
- ▶ Angriper manipulerer signalet.
- ▶ Angriperen har gjerne et stort spillerom under angrepet da oscillatoren i mottakeren ofte er av lav kvalitet.

Deteksjon og mottiltak

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordninger og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkemodell
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

- ▶ Deteksjon
 - ▶ Bruke flere GPS mottakere med kjent posisjon.
 - ▶ Bruke stabil klokke som referanse.
- ▶ Mottiltak: Bruke klokke som tidskilde.

Flere GPS mottakere og kjent posisjon

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkemodell
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

- ▶ En GPS mottakere med ukjent posisjon: Lett
- ▶ En GPS mottakere med kjent posisjon: Gjennomførbart
- ▶ To GPS mottakere med kjent posisjon: Svært komplisert
 - ▶ Minimum en mottakere løser feil posisjon.
 - ▶ Med mindre spooferene like langt fra begge, forskjell i tidsløsning.

Kompleksiteten øker for hver GPS mottaker som legges til.

Referanseklokke

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Med en stabil og pålitelig klokke, har en muligheter til å:

- ▶ Verifisere GPS løsning.
- ▶ Realisere nøyaktig timing selv når GPS disciplinering ikke er mulig.



Figur: Symmetricom 5071A
Cesium Primary Frequency
Standard (500 000 NOK)



Figur: Symmetricom SA.45s
CSAC (5000 NOK)

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Uf ordninger og trusler

Referansetrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokkene

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkekemodell

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkekemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Referanseklokke

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Vi valgte Symmetricom SA.45s.

- ▶ Lav vekt og størrelse
- ▶ Kortidsstabilitet på rundt 10^{-11} sekunder.
- ▶ Intern frekvensteller og styringsalgoritme
- ▶ Kommuniserer telemetri over RS-232

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Uf ordninger og trusler

Referansetrusselen

Dtek sjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere

Referanse klokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klok kmodell

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klok kmodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Ønsket funksjonalitet

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

- ▶ Detektere angrep hurtig
- ▶ Mulighet for å logge data
- ▶ Rask og enkel tilgang til innsamlet data
- ▶ Enkelt koble til flere GPS mottakere
- ▶ Administreres over nettverk
- ▶ Konfigurerbar

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere

Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkemodell

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Sensor server arkitektur

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

- ▶ Mottaker + Raspberry PI = Sensor
- ▶ Eliminerer behovet for lange signalkabler, bruker nettverk:
 - ▶ Fiber
 - ▶ Mobilnett (3G og 4G)
 - ▶ WiFi
- ▶ Antall mottakere begrenset av serverens maskinvare.

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere

Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkemodell

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Sensor server arkitektur

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

- ▶ 3000+ linjer med C99 kode
- ▶ Håndterer av/pålogging av klienter
- ▶ Håndtere mottak og formatering av GPS data
- ▶ En prosess per pålogging
- ▶ Delt minne mellom prosesser (anonym MMAP)
 - ▶ Semaforer og barrierer for beskyttelse
- ▶ Mulighet for brukere å koble på og gi kommandoer, f.eks:
 - ▶ Rapporterer lokasjon og tid
 - ▶ Rapportere server status
 - ▶ Rapportere filterstatus
 - ▶ Lagre og gjenopprette tilstand i sensorer
 - ▶ Laste inn nye lokasjonsdata
 - ▶ Avslutte egen og andres tilkobling
 - ▶ Sende kommandoer til atomklokka

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Uf ordninger og trusler

Referansetrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokke modell

Filtre

Test av lokasjon-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokke modell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Klokkestasjonen brukt i oppgaven er designet av Harald Hauglin. Brukes til:

- ▶ Referanse for frekvensavvik og klokke drift
- ▶ Generere brukbare styringsparameter i tilfelle GPS løsning ikke lenger er til å stole på.

Modellen er logisk en del av serveren og kjører i en egen prosess.

- ▶ Kommuniserer med atomklokka
- ▶ Moden etter to dager (konfigurerbart).

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utvurderinger og trusler

Referansetrusselen

Dekeksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekkloke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur

Klokkestasjon
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkestasjon og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utdringere og trusler

Referansestrusselen

Deksjon og
mottiltakFlere GPS mottakere
Referansekkloke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkemodell

Filtre

Test av lokasj-
on- og hastighetsfilter
BeskrivelseTest av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Filtre

Filtrene brukes til å detektere avvik. Enten:

- ▶ GPS-basert
- ▶ Klokkemodell-basert

For øyeblikket kun implementert tre filtre:

- ▶ Lokasjon og hastighetsfilter
 - ▶ Data fra sensorene blir samlet formatert.
 - ▶ Sjekker løst posisjon og hastighet mot referanseverdier
- ▶ Fasehoppfilter
 - ▶ Sammenlikner nåværende fase med pre-konfigurert grense.
- ▶ Frekvenskorreksjonsfilter
 - ▶ Sammenlikner nåværende styringsverdi med en forventet styringsverdi

Pre-konfigurerete referanseverdier er basert på et gjennomsnitt kalkulert fra en lengre måleserie.

Oppsett

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Uf ordninger og trusler

Referansestrusselen

Dekksjon og
mottiltak

Fle GPS mottakere
Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokke modell
Filtre

Test av lokasj-
on og hastighetsfilter
Beskrivelse

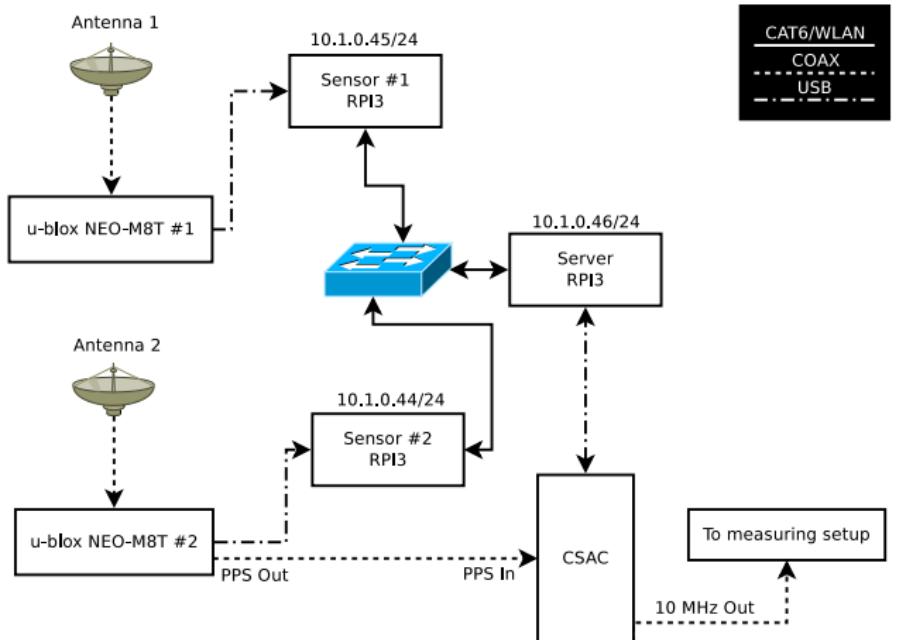
Test av
klokke modell og
filtre
Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

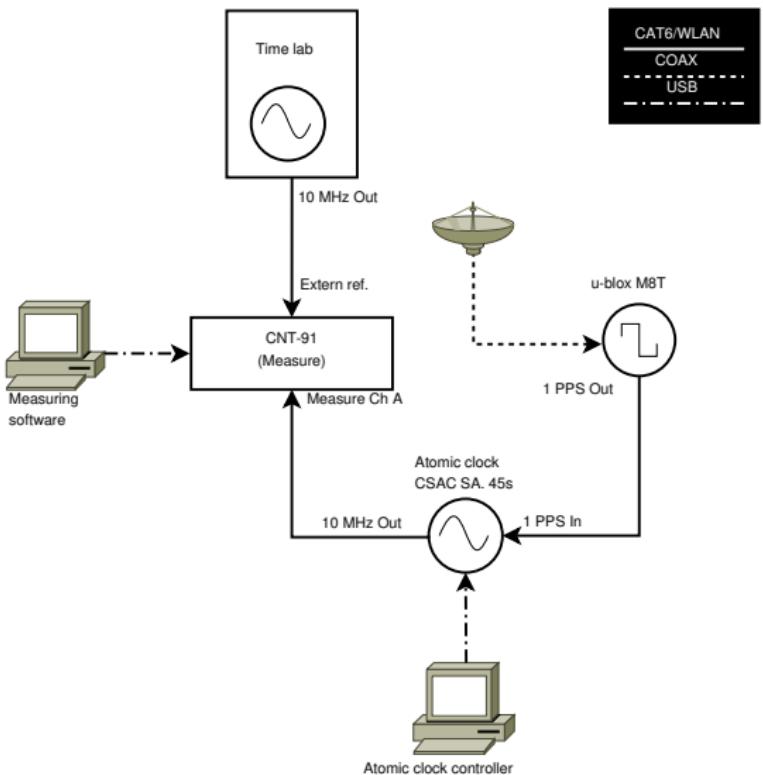
Bibliografi

Referanser



Figur: Oppsett av server og klienter under test

Oppsett



Figur: Oppsett av måleutstyr

Spoof proof GPS timing

A. Schultzen

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrussen

Dekeksjon og mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server arkitektur
Klokkemodell
Filtre

Test av lokasjons- og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av klokkemodell og filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

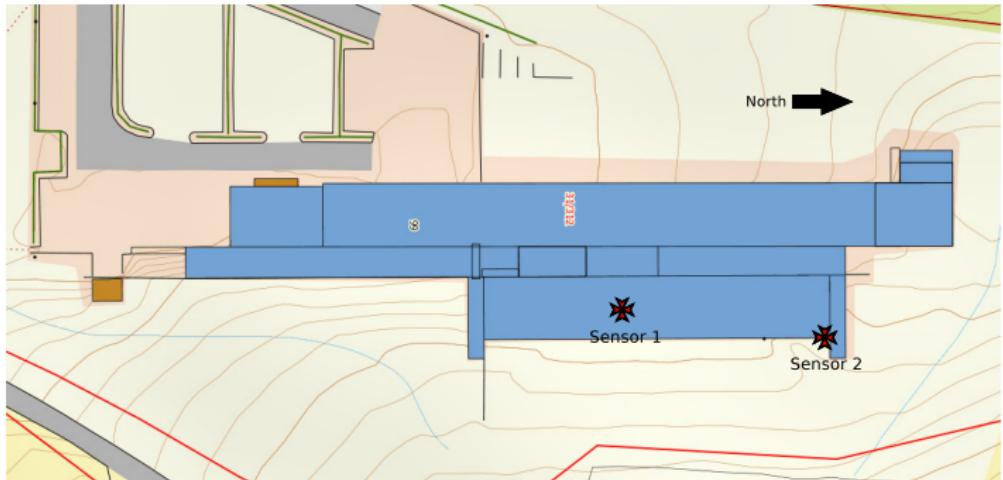
Bibliografi

Referanser

Oppsett: plassering av mottakere

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen



Figur: Plasseringen av GPS mottakere

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Uf ordninger og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Fleire GPS mottakere
Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokke modell

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokke modell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Utførelse

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

- ▶ Flyttet antennen 1 mot antennen 2
- ▶ Flyttet antennen 2 mot antennen 1
- ▶ Viftet antennen 1 rundt i en halvsirkel
- ▶ Viftet antennen 2 rundt i en halvsirkel
- ▶ Dekket antennene

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Ufordiner og trusler

Referansestrusselen

Dekeksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere

Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkekemodell

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokkekemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Utførelse

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen



Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokkekemodell
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkekemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Observasjon

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

- ▶ Ingen falske positive
- ▶ GPS log korrelerer
- ▶ Server log korrelerer
- ▶ Frekvensmåling korrelerer

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokkestasjon
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkestasjon og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

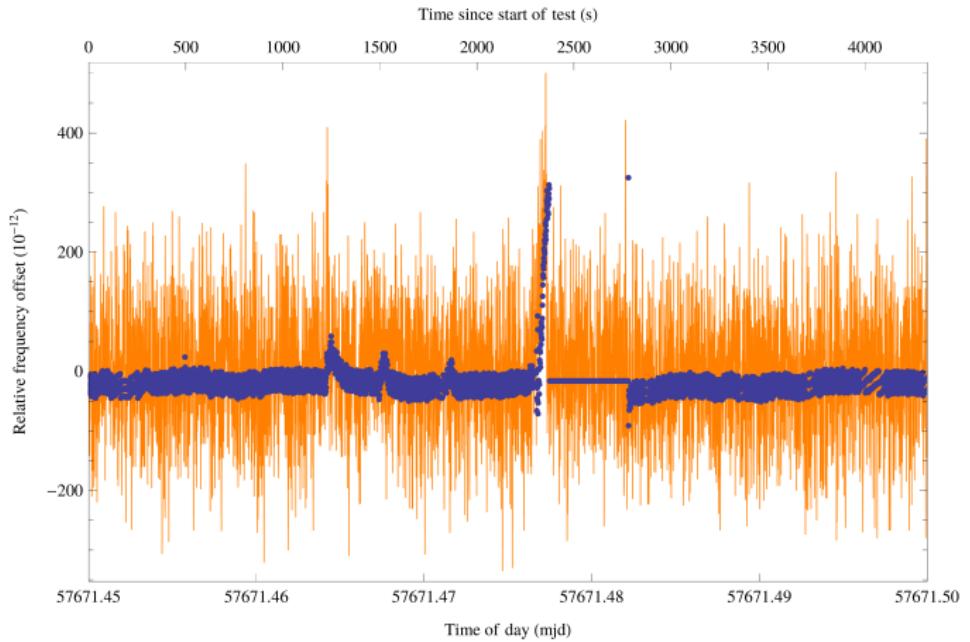
Bibliografi

Referanser

Observasjon: Målesystem

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen



Figur: Måleserie gjort under test av lokasjon og hastighetsfilter

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrussen

Deteksjon og
mottiltak

Fleire GPS mottakere
Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokkemodell
Filtre

Test av lokasj-
on og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Oppsett

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansetrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere

Referansekkloke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkestasjon

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokkestasjon og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

- ▶ Testet klokkestasjonen og styring.
- ▶ Tok bare med en sensor da fokus var på klokkestasjon.
- ▶ Justerte grenseverdier

Utførelse

- ▶ Flyttet antennen
- ▶ Viftet antennen rundt i en halvsirkel
- ▶ Aktiverte disiplinering av klokka manuelt

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansetrusselen

Dekeksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere

Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkemodell

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Observasjon

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

- ▶ Ingen falske positive
- ▶ GPS log korrelerer
- ▶ Server log korrelerer
- ▶ Frekvensmåling korrelerer

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokkestasjon
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkestasjon og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

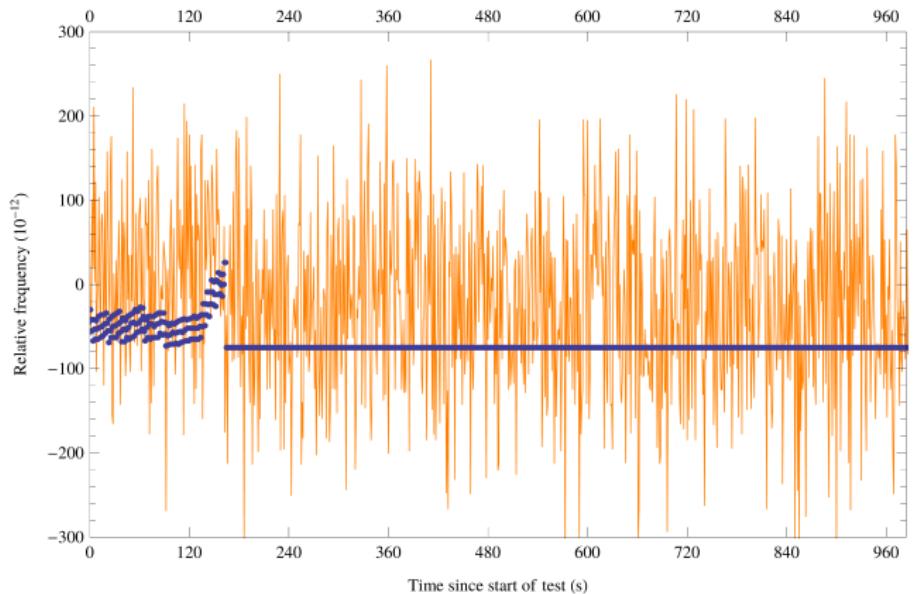
Bibliografi

Referanser

Observasjon

Spoof proof GPS timing

A. Schultzen



Figur: Måleserie gjort under klokkestrekken

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordninger og trusler

Referansestrussen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokkestrekke
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkestrekke
og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Konklusjon

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Vi har demonstrert:

- ▶ At en fullt fungerende *spoof proof atomic clock controller* ville ha vært i stand til å stå imot et angrep utført med en sofistikert GPS spoofer slik som *The Civil GPS spoofer*.
- ▶ Nåværende implementasjonen evne til å detektere en forstyrrelse av GPS signaler og en begrenset evne til å begrense skaden av nevnte forstyrrelse.
- ▶ Effektivitet til Sensor server arkitekturen.
 - ▶ Lav responstid
 - ▶ Høy stabilitet
 - ▶ Enkel å bygge ut med flere sensorer

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere

Referansekklokkene

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkestasjon

Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter

Beskrivelse

Test av
klokkestasjon
og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Ikke løste problemer

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

- ▶ Kommunikasjon med atomklokke
 - ▶ Antatt å ha vært et problem med konfigurasjonen av serialport.
 - ▶ Systematisk feilsøkt etter innlevering. Forsøkt:
 - ▶ Forskjellige kabler
 - ▶ Forskjellige datamaskiner
 - ▶ Verifisert med serial port sniffer", riktig kommando sendes.
 - ▶ Kan være et fastvare problem
- ▶ GPS filter ikke ferdig integrert.

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Flere GPS mottakere
Referansekklokk

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet

Sensor server
arkitektur

Klokkestasjon
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkestasjon
og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Bibliografi I

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen



Justin Smith.

<https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Cell-Tower.jpg>. CC BY-SA 2.5
<https://creativecommons.org/licenses/by-sa/2.5/deed.en>. URL: <https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/8/85/Cell-Tower.jpg>.



Mike Peel.

https://commons.wikimedia.org/wiki/File>New_York_Stock_Exchange,_Wall_Street.jpg.
Licenced under CC-BY-SA-4.0
<https://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/deed.en>. URL: https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/5/58/New_York_Stock_Exchange%2C_Wall_Street.jpg.

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Uf ordninger og trusler

Referansetrusselen

D deteksjon og
mottiltak

Fleire GPS mottakere
Referansekkloke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokke modell
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokke modell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser

Bibliografi II

Spoof proof GPS
timing

A. Schultzen

Introduksjon

GPS timing

Anvendelse

Utfordringer og trusler

Referansestrusselen

Deteksjon og
mottiltak

Fleire GPS mottakere
Referansekklokke

Implementasjon

Ønsket funksjonalitet
Sensor server
arkitektur
Klokkemodell
Filtre

Test av lokasjons-
og hastighetsfilter
Beskrivelse

Test av
klokkemodell og
filtre

Observasjon

Konklusjon

Etter innlevering

Bibliografi

Referanser



Daniel P. Shepard, Todd E. Humphreys og Aaron A. Fansler. "Evaluation of the Vulnerability of Phasor Measurement Units to GPS Spoofing Attacks". I: (2012).