

WiFi-based Indoor Navigation

Sebastian Neuser

Cocoa-Heads Siegen

Universität Siegen

Fachbereich 12 - Elektrotechnik und Informatik

27. Februar 2012

1 Einleitung

- Zielsetzung
- Problematik

2 Architektur

- Kismet
- Messgeräte
- Server
- Clients
- Topologie

3 Messungen

- Signalstärke
- Mittelwerte

4 Positionsbestimmung

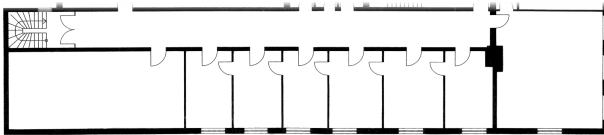
- Vorbereitungen
- Algorithmen

5 Ergebnisse / Fazit

- Ergebnisse
- Fazit

- 1 Einleitung
 - Zielsetzung
 - Problematik
- 2 Architektur
- 3 Messungen
- 4 Positionsbestimmung
- 5 Ergebnisse / Fazit

Zielsetzung



- Ortung von Smartphones innerhalb von Gebäuden
- mindestens auf wenige Meter genau
- auf „älteren“ Geräten lauffähig
- kompatibel mit Apples App-Store
- keine Verwendung lizenzierter/unfreier Software
- keine Verwendung teurer Hardware

Problematik

- Ortung in Gebäuden per GPS nicht möglich
- Alternativen: GSM, Bluetooth, WiFi
- erste Idee: Handys scannen WLANs
 - ~> Problem: App Store Review Guidelines ☹️
- neuer Ansatz: Accesspoints suchen nach Smartphones!
- Vergleichswerte: „Fingerprints“

1 Einleitung

2 Architektur

- Kismet
- Messgeräte
- Server
- Clients
- Topologie

3 Messungen

4 Positionsbestimmung

5 Ergebnisse / Fazit

Kismet

- wireless intrusion detection system
- open source (GPL)
- Plattformen: Linux, Windows, Mac OSX
- passives Scan-Verfahren
- channel hopping
- modularer Aufbau:
 - kismet_drone: Access Point; sammelt WiFi Pakete
 - kismet_server: empfängt und analysiert Pakete von Drohnen
 - kismet_client: empfängt Statusmeldungen und Statistiken vom Server; Benutzerschnittstelle



- Hardware: TP-Link TL-WR841 ND
- Software: OpenWrt
- Konfiguration:
 - DHCP
 - SSH
 - kismet drone

[illegible]

Server I

① modifizierter Kismet-Server:

- keine Paket-Statistiken
- direkte Weiterleitung der Header aller WiFi-Pakete



② Kern:

- Implementierung von Kismets Client/Server-Protokoll
 ~> spezieller Kismet-Client
- Datenbank für die persistente Speicherung von Fingerprints und MAC-Adressen der Clients (XML)
- Algorithmen zur Berechnung einer Position aus gemessenen Signalstärken
- Implementierung einer RMI-Schnittstelle

Server II

3 Servlet:

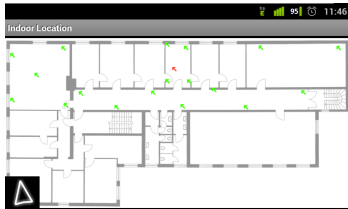
- Container: Tomcat
- Schnittstelle zu Clients
- Bereitstellung von „WebServices“:
 - Position bestimmen
 - Fingerprint setzen
 - Fingerprint-Positionen abfragen
 - gemessene Signalstärken eines Clients abfragen
 - neuen Client registrieren
- Kommunikation mit Kern über Java RMI



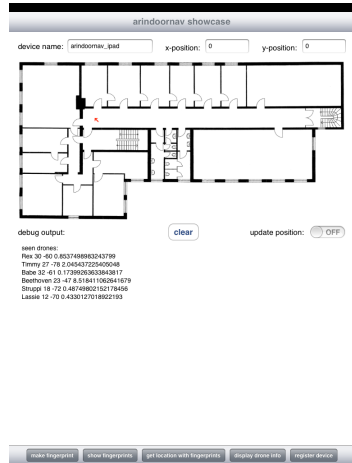
Clients

- künstliche Generierung von WiFi Paketen
 - Android: nach WLANs scannen
 - iOS: schwierig, da aktives scannen ja verboten ist
- Kommunikation mit Server über „WebServices“
- Anzeigen der Position auf einer Karte
- diverse Servicefunktionen:
 - Fingerprints setzen/anzeigen
 - Drohnenstatus
 - Gerät beim Server registrieren
 - :

Screenshots

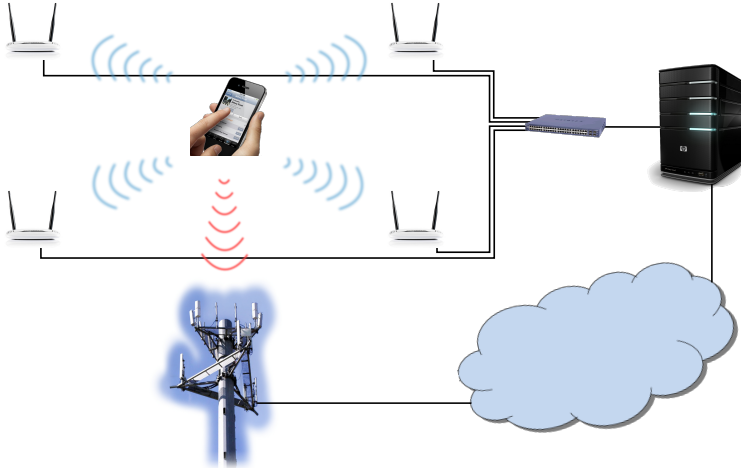


Samsung Galaxy S



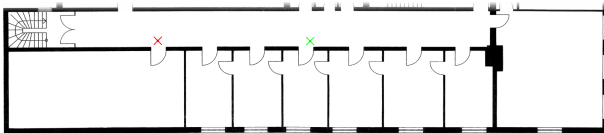
iPad 2

Topologie



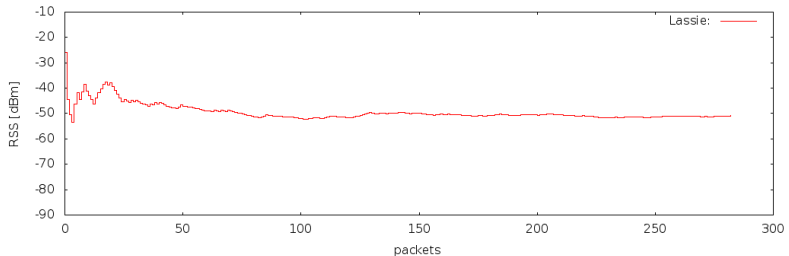
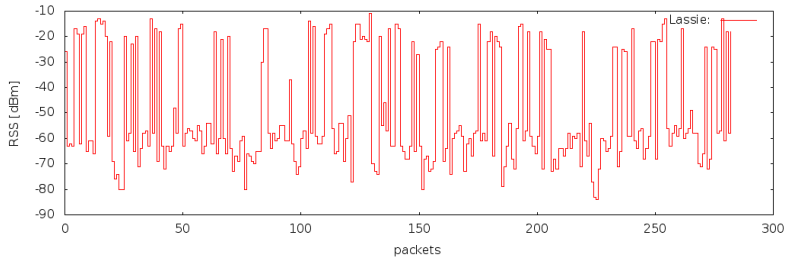
- 1 Einleitung
- 2 Architektur
- 3 **Messungen**
 - Signalstärke
 - Mittelwerte
- 4 Positionsbestimmung
- 5 Ergebnisse / Fazit

Messbedingungen

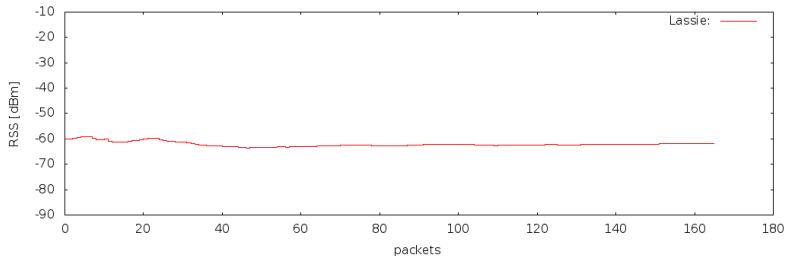
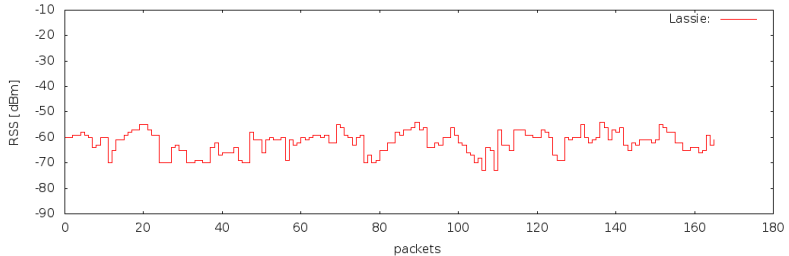


- Aufbau: Drohne und Client in einem Hausflur
- Laufzeit: 30sec
- Client: Samsung Galaxy S
- Software: WLAN-Scan alle 500ms

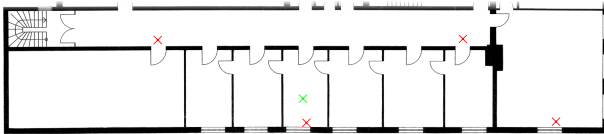
Abstand zur Drohne: wenige cm



Abstand zur Drohne: 10m

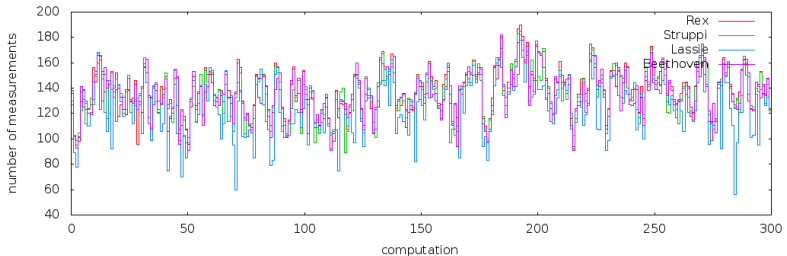
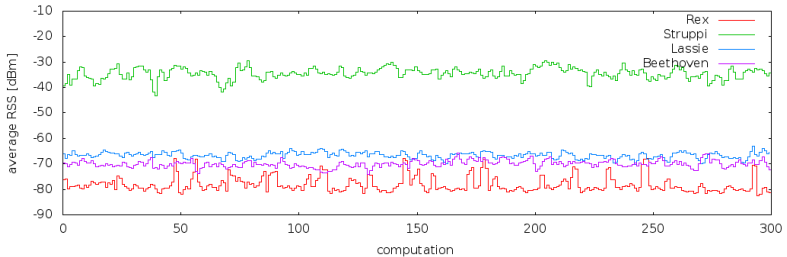


Messbedingungen

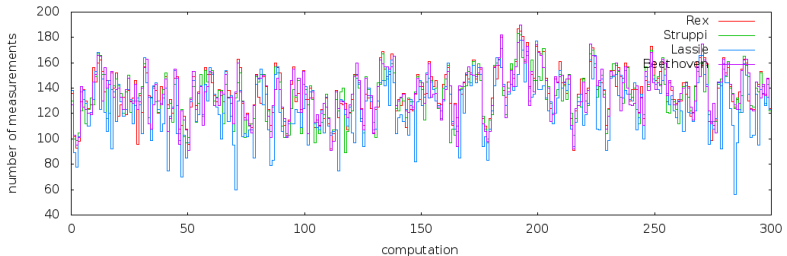
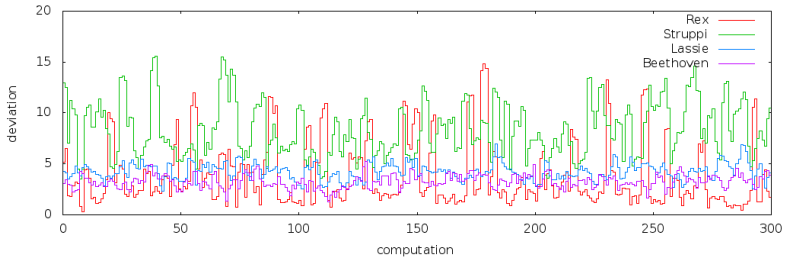


- Aufbau:
 - Drohnen im Gebäude verteilt (gleiche Etage)
 - Client im gleichen Zimmer wie „Struppi“, Abstand 1.5m
 - „Beethoven“ und „Lassie“ im Flur; 10m bzw. 11m entfernt
 - „Rex“ 14m entfernt
- Laufzeit: 20min (15 Berechnungen pro Minute)
- Client: Samsung Galaxy S
- Software: WLAN-Scan alle 500ms

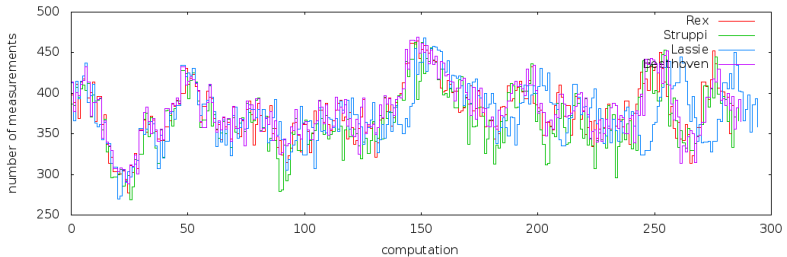
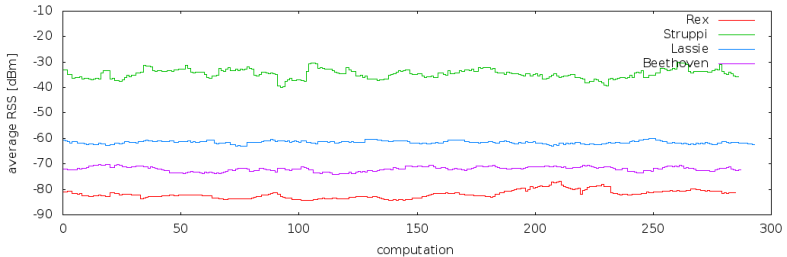
Mittelwert über 10 sec



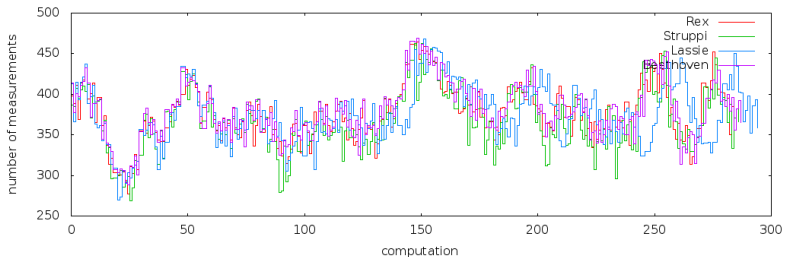
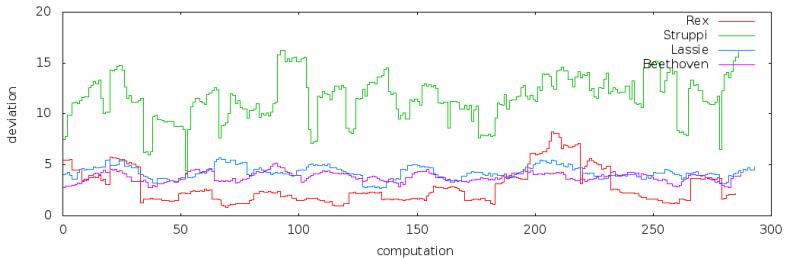
Abweichung über 10 sec



Mittelwert über 30 sec



Abweichung über 30 sec



- 1 Einleitung
- 2 Architektur
- 3 Messungen
- 4 Positionsbestimmung**
 - Vorbereitungen
 - Algorithmen
- 5 Ergebnisse / Fazit

Vorbereitungen

- Erstellung sogenannter „Fingerprints“ als Referenzwerte
 - gemessene Signalstärken aller Drohnen in Empfangsreichweite
 - Position auf einer (in der App angezeigten) Karte
- Ermittlung eines Skalierungsfaktors (Zuordnung: $px \rightarrow m$)
- Registrieren der MAC-Adresse des Clients

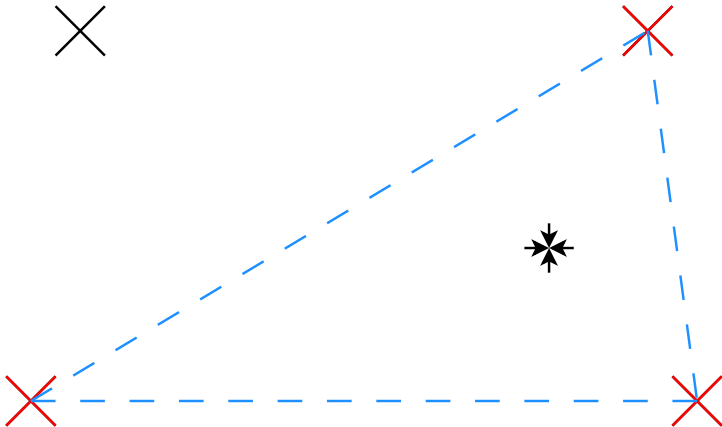
Algorithmen

- Mittelwerte der Messdaten der letzten 10-30 Sekunden
- Ermittlung der am besten „passenden“ Fingerprints
- Berechnung von Punkten zwischen jew. zwei Fingerprints anhand der Abweichung der gemessenen Signalstärken
- Schwerpunkt des entstehenden Vielecks

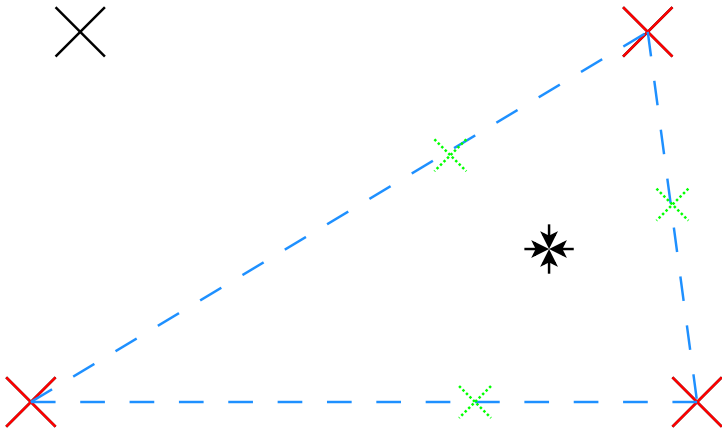
Berechnung I



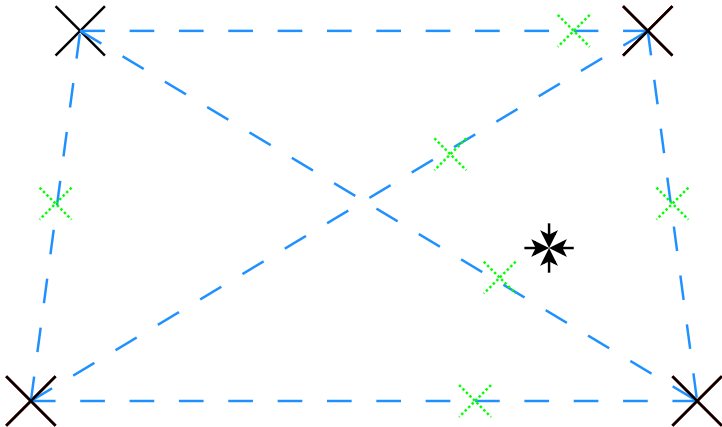
Berechnung II



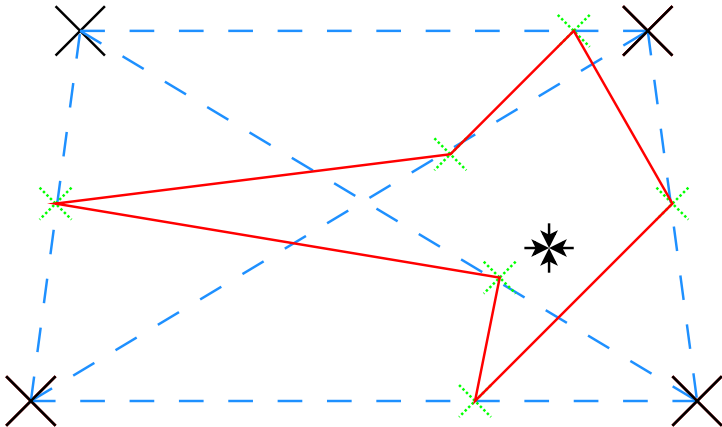
Berechnung III



Berechnung IV



Berechnung V



- 1 Einleitung
- 2 Architektur
- 3 Messungen
- 4 Positionsbestimmung
- 5 Ergebnisse / Fazit
 - Ergebnisse
 - Fazit

Ergebnisse

- Topologie:
 - funktionsfähig
 - nur mit wenigen Clients getestet
 - bislang keine Clientauthentifizierung
- Lokalisierungs-Algorithmen:
 - schwierig zu implementieren aufgrund starker Schwankungen der Messwerte
 - momentane Genauigkeit: ca. 5m
 - relativ zuverlässig
- Clients:
 - Android: voll funktionsfähig
 - iOS: Probleme bei der Generierung von WLAN-Paketen

persönliches Fazit

- sehr spannendes und anspruchsvolles Thema
- vielversprechende Zwischenergebnisse
- Apple nervt 😊

Vielen Dank für die Aufmerksamkeit.

Fragen?