

Índice

CAPITULO 1.

PLANEAMIENTO DE LA INVESTIGACION	1
1.1. ANTECEDENTES.	1
1.2. OBJETO DE LA INVESTIGACION.....	5
1.3. JUSTIFICACION DE LA INVESTIGACION.	6
1.4. ESTADO DEL ARTE.	8
1.5. ESTRUCTURA GENERAL DE LA TESIS.	13

CAPITULO 2.

CONCEPTOS GENERALES DE NAVEGACION AEREA.....	15
2.1. CONCEPTO DE NAVEGACION AEREA	15
2.2. TECNICAS DE NAVEGACION AEREA	16
2.3. CLASIFICACION DE LOS SISTEMAS DE NAVEGACION.....	18
2.4. SISTEMA DE NAVEGACION AEREA CONVENCIONAL	21
2.4.1. Sistema azimutal: VOR	21
2.4.2. Sistemas distanciométricos: DME.	23
2.4.3. El ILS (Instrument Landing System)	24
2.4.4. El MLS(Microwave Landing System).....	27
2.4.5. El PAR(Precision Approach Radar).....	29
2.4.6. Sistemas Hiperbólicos (LORAN, DECCA, OMEGA)	29
2.4.7. Sistema de navegación autónomo DOPPLER	30
2.4.8. Sistemas Inerciales (IMU)	31
2.5. NAVEGACION DE AREA.....	31
2.5.1. Requisitos operacionales de un sistema de navegación de área (RNP).....	36
2.5.1.1. Error de navegación y alerta.....	39
2.5.2. Implantación y evolución del RNAV en Europa.....	41
2.5.3. Procedimientos en Navegación de Area (RNAV)	43

CAPITULO 3.

SISTEMA GLOBAL DE NAVEGACION POR SATELITE (GNSS)	51
3. 1. GENERALIDADES DE SISTEMAS GNSS	51
3.1.1. El desarrollo de los sistemas GNSS	54
3.1.2. Principio de Funcionamiento de los GNSS.....	55
3.1.2.1. Triangulación: la base del sistema.....	56
3.1.2.2. Fuentes de error en los sistemas GNSS.....	58
3.1.3. Métodos de posicionamiento.....	59
3.1.3.1. Posicionamiento absoluto.....	60
3.1.3.2. Posicionamiento diferencial	61
3.1.4. Fundamentos del Posicionamiento Diferencial (DGNS).....	63
3.1.4.1. Ecuaciones de observación.....	64
3.1.4.2. Posicionamiento diferencial por código o pseudodistancia	65
3.1.4.3. Posicionamiento diferencial por fase.....	67
3.1.5. Correcciones diferenciales	70
3.1.5.1. Formato de envío de correcciones.....	71
3.1.5.2. Protocolos de transporte.	72
3.2. SISTEMAS DE AUMENTACION GNSS	73
3.2.1. Sistemas de aumentación basados en satélites (SBAS).....	75
3.2.1.1. Fundamentos de sistemas SBAS.....	77
3.2.1.2. Formato de Señal	78
3.2.1.3. Arquitectura SBAS.....	79
3.2.1.4. Finalidades específicas de los SBAS para Navegación aérea.	80
3.2.1.5. Descripción de sistemas SBAS.....	82
3.2.2. Sistemas de aumentación basados en Tierra (GBAS)	86
3.2.2.1. Sistema LAAS.....	89
3.2.3. Sistemas de aumentación basados en aeronaves (ABAS).....	89
3.2.3.1. INS (Inertial Navigation Sensors) Sistema de Navegación Inercial	90
3.2.3.2. ADM (Aircraft Dynamic Models) Técnica basada en modelos dinámicos del comportamiento de la aeronave.	91
3.2.3.3. RAIM	91
3.2.3.4. AAIM (Aircraft Autonomous Integrity Monitoring).....	93

3.2.3.5. Asistencia barométrica.....	94
3.2.3.6. Hibridación DGPS (GPS Diferencial).....	94
3.3 ESTACIONES DE REFERENCIA PERMANENTE GNSS	95
3.3.1. Equipamiento de una Estación de Permanente.....	97
3.3.2. Redes de Estaciones Permanentes.	98
3.3.2.1. Sistemas WADGPS.....	99
3.3.2.2. Redes Activas	100
3.3.3. Red de Estaciones de referencia GNSS en España y en el mundo.....	105
3.3.3.1. La red mundial del International GNSS Service.....	105
3.3.3.2. La red europea EUREF Permanent Network.	107
3.3.3.3. La red ERGNSS del Instituto Geográfico Nacional.....	108
3.3.3.4. Las redes de estaciones de referencia regionales en España.....	109

CAPITULO 4.

SISTEMA DE AUMENTACION EGNOS	110
4.1. PRESTACIONES TECNICAS.....	111
4.2. ARQUITECTURA DE EGNOS	118
4.2.1. Segmento de Control Terrestre	118
4.2.2. Segmento espacial.....	122
4.2.3. Segmento usuario.....	123
4.3. SERVICIOS DE EGNOS	126
4.3.1. Nivel de Servicio.....	127
4.3.2. Servicios básicos proporcionados por el sistema	127
4.3.3. Safety or Life de EGNOS.....	129
4.3.3.1. Requisitos de rendimiento del servicio para aviación civil.....	130
4.3.3.2. Características mínimas de rendimiento del servicio SoL.....	130
4.3.3.3. Limitaciones del servicio.....	135
4.4. EL TIEMPO Y LOS SISTEMAS DE REFERENCIA EN EGNOS	137
4.4.1. Sistema de referencia IIRF para EGNOS.....	137
4.4.2. Sistema de Tiempo ENT de EGNOS.....	137
4.5. CORRECCION IONOSFERICA EN EGNOS	138

4.6. EL MENSAJE DE EGNOS.....	142
4.6.1. Estructura de los tipos de mensajes.....	144
4.6.2. Periodo de validez de los mensajes.....	144
4.7. EVOLUCION DE EGNOS	146
4.8. VENTAJAS DE EGNOS Y SU VALIDACION.....	148
4.8.1. Proyectos de investigación para validación de EGNOS.....	149
4.8.1.1. Proyecto Giant.....	149
4.8.1.2. Proyecto MAGES.....	150
4.8.1.3. Proyecto Helicity.....	150
4.8.1.4. Proyecto Giant 2	151
4.8.1.5. Proyecto Accepta	152
4.8.1.6. Proyecto HEDGE.....	152
4.8.1.7. Proyecto MIELEC.....	154
4.9. Desarrollo comercial de EGNOS	155

CAPITULO 5.

SISTEMA DE ESTACIONES DE REFERENCIA VIRTUALES (VRS)	159
5.1. FUNDAMENTOS DE SISTEMA VRS.....	159
5.1.1. Evaluación del rendimiento del sistema VRS.....	162
5.2. TRANSMISION DE CORRECCIONES VIA INTERNET (NTRIP)	165
5.2.1. El Ntrip Server	167
5.2.2. El Ntrip Caster	168
5.2.3. El Ntrip USER	168
5.2.4. Servicios NTRIP	169

CAPITULO 6.

ESTUDIO Y VIABILIDAD DE LA INTEGRACION DE LA TECNOLOGIA NTRIP/GBAS EN UN SISTEMA SBAS.....	171
6.1. ESTADO DEL ARTE DE LAS COMUNICACIONES AERONAUTICAS	172
6.1.1.El espectro electromagnético	172
6.1.2.Banda de frecuencia Aeronáutica	174
6.1.3 Comunicaciones móviles aeronáuticas	175

6.1.4. Normativa	176
6.1.4.1. Normativa de UIT/ ITU	176
6.1.4.2. Normativa de OACI, ANEXO 10	177
6.1.5. Radioayudas terrestres a la navegación.....	179
6.1.5.1. VOR: VHF Omnidireccional Radiorange.....	179
6.1.5.2. DME: Distance Measuring Equipment	179
6.1.5.3. ILS: Instrument Landing System.....	180
6.1.5.4. Características y bandas de las radioayudas	180
6.1.5.5. Sistema SATCOM.....	182
6.1.6. Señales y Frecuencias.....	184
6.1.6.1. Espacio - Tierra.....	184
6.1.6.2. Tierra - Espacio.....	185
6.1.7. Frecuencias del GNSS	185
6.1.8. Sistemas de Aviónica.....	186
6.1.8.1. ECAM (Electronic Centralized Aircraft Monitoring)	189
6.1.9. Conclusiones.....	190
6.2. ESTUDIO Y ANALISIS DE LA INTEGRACION DEL PROTOCOLO NTRIP EN UN SISTEMA SBAS.....	190
6.2.1. Telefonía Móvil	190
6.2.1.1. GSM	190
6.2.1.2. GPRS.....	191
6.2.1.3. UMTS.....	192
6.2.1.4. LTE	192
6.3. PRUEBAS DE VIABILIDAD DE CREACION DEL SISTEMA GNSS-ABAS-NTRIP	193
6.3.1. Arquitectura del Sistema y observaciones previas.....	193
6.3.2. Pruebas en Tierra	195
6.3.2.1. Estático	195
6.3.2.2. Cinemático en UPV.....	197
6.3.2.3. Comprobación de recepción de señal en el aeropuerto de Ciudad Real	199
6.3.2.4. Conclusiones.....	201
6.3.3. Prueba en Vuelo.....	201
6.3.3.1. Resultados obtenidos y análisis de los datos.	202

CAPITULO 7.

METODOLOGIA DE RECOPIACION DE OBSERVABLES PARA LA INVESTIGACION	206
7.1. EQUIPAMIENTO GNSS PARA TOMA OBSERVABLES.....	207
7.1.1. Descripción general.	207
7.1.2. Separación por aproximaciones y codificación de datos.	210
7.2. EQUIPAMIENTO AEREO	212
7.2.1. Helicóptero.	212
7.2.2. Carta navegación.....	212
7.2.3. Antenas GNSS.....	213
7.2.4. Software de ayuda a la navegación	214
7.3. VALIDACION DE OBSERVABLES	215
7.3.1. Análisis previo de datos.	224
7.3.1.1 Error en Distancia entre receptores VRS y RTK de Trimble	224
7.3.2. Conclusiones.....	230

CAPITULO 8.

ANALISIS DE CALIDAD DEL POSICIONAMIENTO EGNOS/VRS	232
8.1. OBJETIVO DE LA INVESTIGACION	232
8.2. ESTUDIO PRECISION	233
8.2.1. Exactitud	234
8.2.2. Estudio de Posicionamiento en Postproceso.....	239
8.3. ESTUDIO DE PRECISION EN TIEMPO REAL.....	240
8.3.1. Precisión en Tiempo Real de EGNOS.....	242
8.3.2. Precisión en Tiempo Real de VRS.....	244
8.4. INTEGRACION DE SOLUCION EGNOS Y VRS.....	251
8.4.1. Traslación de posicionamiento EGNOS a VRS.....	251
8.4.2. Determinación de Traslación por trayectorias.....	254
8.4.3. Resultados de Precisión en posicionamiento EGNOS/VRS.....	256
8.5. ESTUDIO DE CONTINUIDAD.....	260
8.6. ESTUDIO DE INTEGRIDAD Y DISPONIBILIDAD.....	267

CAPITULO 9.	
CONCLUSIONES Y FUTURAS LINEAS DE INVESTIGACION	269
9.1. CONCLUSIONES	269
9.2. FUTURAS LINEAS DE INVESTIGACION	273
REFERENCIAS BIBLIOGRAFICAS	274
ANEXO I : Descripción de Tipos de Mensaje de EGNOS	281
ANEXO II : Características Técnicas del Instrumental Utilizado.....	287
ANEXO III : Reseña de Estación Permanente ALMU	291