





## **MODOS DE TRABAJO**

TOMA DE DATOS Y POSPROCESADO CAPTURA Y
EDICIÓN DIGITAL
EN TIEMPO REAL

### **OBJETIVOS**

- DETERMINACIÓN PRECISA Y PERMANENTE DE LA POSICIÓN PLANIMÉTRICA PROPIA
- CAPTURA RÁPIDA DE DATOS DE LA POSICIÓN EN CURSO
- REDUCCIÓN GLOBAL DE LOS PLAZOS DE EJECUCIÓN DEL MAPA



# INDICADORES Y FUENTES DE ERRORES/PRECISIÓN

### **ESTIMACIÓNES DEL GPS:**

- DOP (NECESARIA CONFIGURACIÓN)
- RELACIÓN SEÑAL-RUIDO

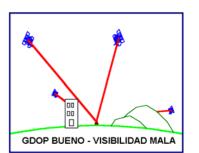


APLICACIÓN DE CÁLCULOS PROMEDIADOS

# **GESTIÓN DE DATOS EN OCAD:**



- PROBLEMAS DE TRANSFERENCIA DE DATOS
- GEOREFERENCIACIÓN DE MAPAS BASE Y ORTOIMÁGENES





# MEJORA DE LA PRECISIÓN EN TIEMPO REAL GPS DIFERENCIAL

### **POSIBILIDADES**

- EMISIONES DE RADIO
- INTERNET
- □ SATÉLITES DEDICADOS

### **CONSIDERACIONES GENERALES**

- ☐ HAY QUE ASEGURAR LA COBERTURA Y CONTINUIDAD DEL SISTEMA
- ☐ HAY FUENTES DE ERROR QUE NO SE ATENUAN
- □ SERVICIOS OFRECIDOS POR EMPRESAS (RADIO FAROS) E INSTITUCIONES DE LIBRE ACCESO



# MEJORA DE LA PRECISIÓN EN TIEMPO REAL PROYECTO RECORD GPS DIFERENCIAL

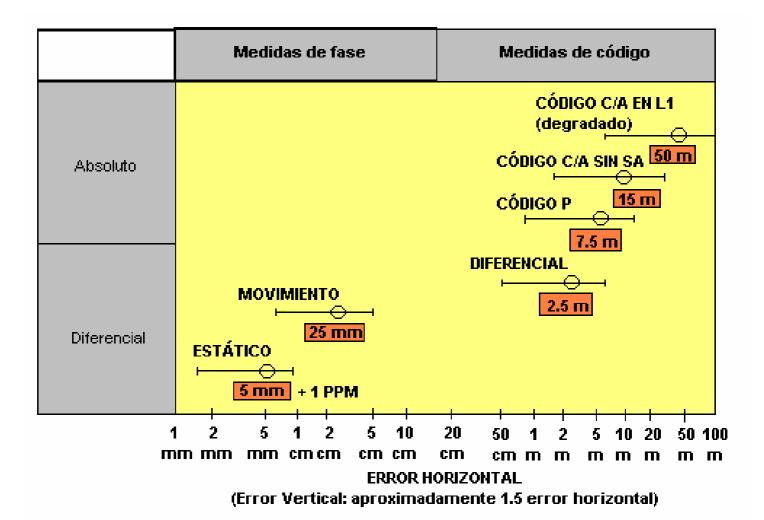
- O RECEPCIÓN DE CORRECCIONES POR FM:
  - PRECISA UN RECEPTOR RADIO FM/DIGITAL
  - POSIBLE PERDIDA DE SEÑAL
- O RECEPCIÓN DE CORRECCIONES VÍA INTERNET:
  - ACCESO POR TELEFONIA MOVIL VÍA GPRS AL SERVIDOR WEB DE DATOS CORREGIDOS
  - MAYOR COBERTURA, ECONOMÍA, SENCILLEZ
- O REDES PRIVADAS DE EMPRESAS DEL SECTOR

### SISTEMA EGNOS

- RECEPCIÓN DE CORRECCIONES POR SATÉLITE:
  - NO PRECISA NINGÚN MEDIO ADICIONAL
  - POSIBLE PERDIDA DE SEÑAL

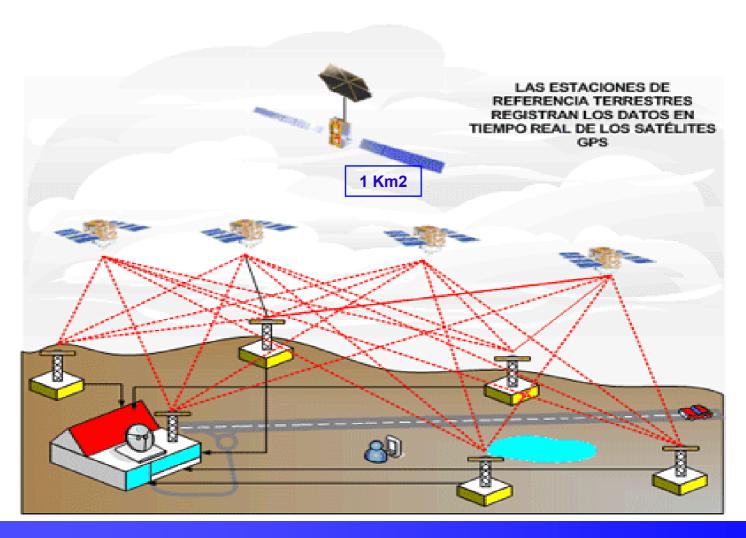


## **NIVELES DE PRECISIÓN ALCANZABLES BAJO CIELO LIBRE**





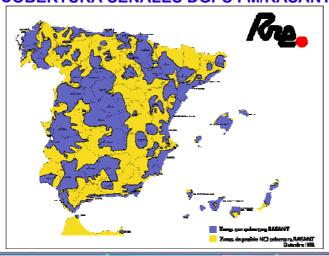
# SISTEMAS DE AUMENTO BASADOS EN SALTÉLITES COMO WAAS o EGNOS





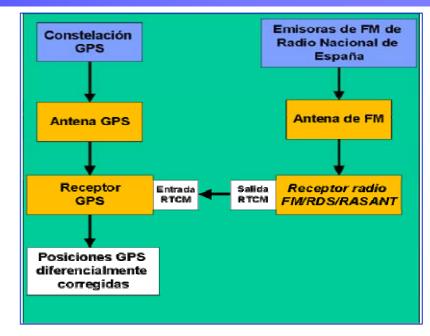
## PROYECTO "RECORD"

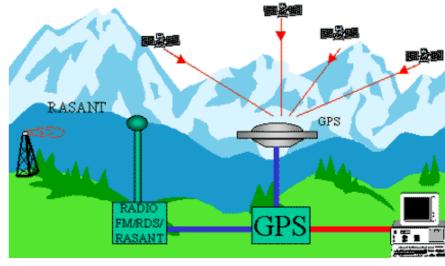






ESTACIONES DE REFERENCIA EUREF EN ESPAÑA

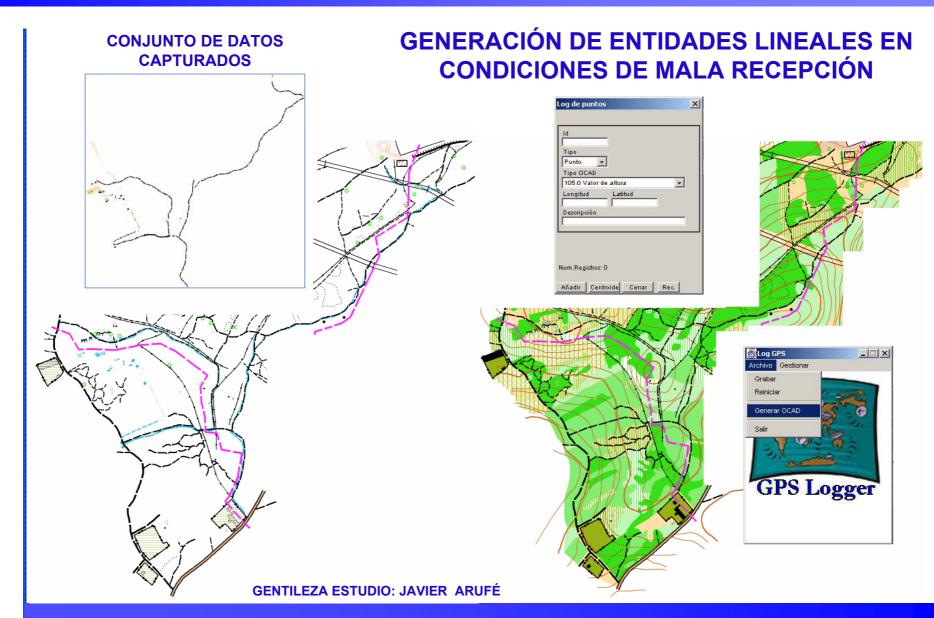






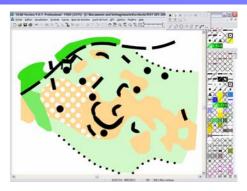






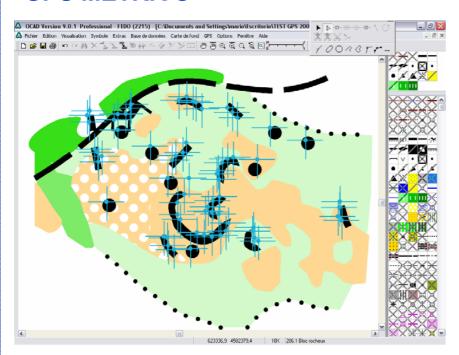


# EVALUACIÓN DE LA PRECISIÓN EN POSPROCESO

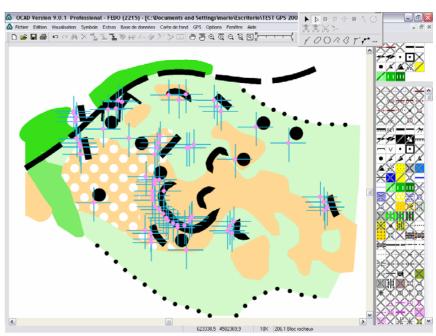


\* SIN APLICAR SISTEMAS DGPS \*

## **GPS MÉTRICO**



### **GPS EXCURSIONISMO**





# **REQUERIMIENTOS DE LA INTERFAZ HUMANA**

- → ADAPTACIÓN A LAS CONDICIONES DE USO:
  - LIGEREZA (1-1,5Kg UMPC / 0,5-1Kg GPS)
  - SENCILLEZ DE MANEJO
  - SIMPLICIDAD DEL EQUIPO
  - CONDICIONES AMBIENTALES
- → FUENTE DE ENERGÍA DURADERA
- → CALIDAD DE IMAGEN PROYECTADA
- → MÍNIMOS AJUSTES





# U.M.P.C. VS PIZARRAS ELECTRÓNICAS

# **HERRAMIENTAS CON FUTURO**



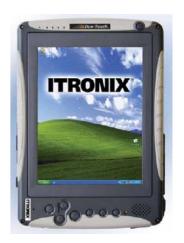




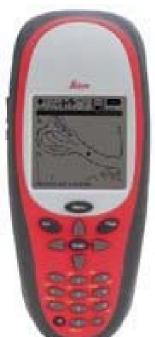












# **MODELOS EXPERIMENTADOS**

**MONOFRECUENCIA** 12/14 CANALES CÓDIGO C/A **DGPS TIEMPO REAL Y POSPROCESO** 

(LEICA GEOSYSTEMS) (THALES MAGELLAN)

GS20 PDM MOBILEMAPPER PRO

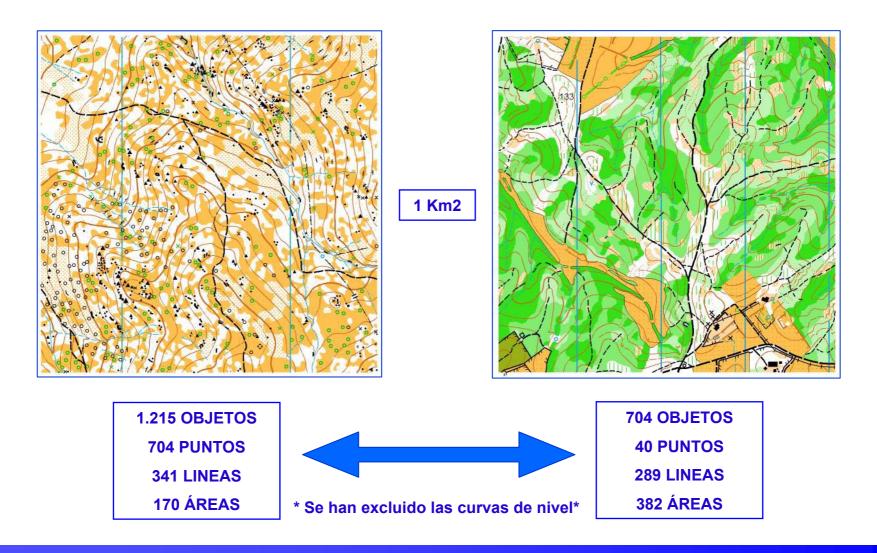








### **VOLUMEN DE DATOS CAPTURADOS EN MAPAS "MODELO"**





### CONSIDERACIONES PROPIAS DE LA ESPECIALIZACIÓN

### **POSPROCESO**

- EN TRABAJO PARA POSPROCESO REQUIERE CONTROL DEL DESPLAZAMIENTO, (EVITAR ZONAS "MUERTAS") ÚNICA SOLUCION: SEGUIMIENTO POR MEDIO DE DIBUJO → INCREMENTO DE TIEMPO, NO APROVECHADO PARA DIGITALIZACIÓN
- LA CARGA DE DATOS CODIFICADOS PRODUCE RETRASOS, IMPIDE EVALUAR LA CAPACIDAD GRÁFICA DE LOS ICONOS USADOS

### **TIEMPO REAL**

- EL ANÁLISIS DE OBJETOS DESDE DIFERENTE PERSPECTIVA PUEDE OBLIGAR A VOLVER A PUNTOS VISITADOS PARA EFECTUAR LA LECTURA GPS
- DURANTE EL PROCESO DE CAPTURA NO SE PUEDE INTEROPERAR LA TOMA DE DATOS LINEALES, AREALES Y PUNTUALES



# **A CORTO PLAZO**





