SISTEMA DE GESTIÓN DE UXOS EN CENAD

**ESTUDIO DE VIABILIDAD DEL**

**SISTEMA**



Cte. D. José Luis Rodríguez Molleja

Cte. D. Julio César Martín Martín

Cte D. Jose Manuel Baviera Viguer.

Cap. D. Julio Rodríguez Romero.

**Historial de Revisiones EVS**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Fecha** | **Revisión** | **Estado** | **Descripción** |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

Documento validado y aprobado por las partes en fecha:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Por el | VºBº Tutor del Proyecto | Por el Jefe de Proyecto |
|  |  |  |
| Fdo. | Fdo. | Fdo |

INDICE

EVS 1.- ESTABLECIMIENTO DEL ALCANCE DEL SISTEMA: .............................................................. 3

EVS 1.1.- ESTUDIO DE LA SOLICITUD ......................................................................................... 3

EVS 1.2.- IDENTIFICACIÓN DEL ALCANCE DEL SISTEMA ............................................................ 4

EVS 1.3.- ESPECIFICACIÓN DEL ALCANCE DEL EVS .................................................................... 4

EVS 2.- ESTUDIO DE LA SITUACIÓN ACTUAL ................................................................................. 6

EVS 2.1.- VALORACIÓN DEL ESTUDIO DE LA SITUACIÓN ACTUAL............................................. 6

EVS 2.2.- IDENTIFICACIÓN DE LOS USUARIOS PARTICIPANTES EN EL ESTUDIO DE LA SITUACIÓN ACTUAL ................................................................................................................... 6

EVS 2.3.- DESCRIPCIÓN DE LOS SISTEMAS DE INFORMACIÓN EXISTENTES .............................. 6

EVS 2.4.- REALIZACIÓN DEL DIAGNÓSTICO DE LA SITUACIÓN ACTUAL .................................... 8

EVS 3.- DEFINICIÓN DE REQUISITOS DEL SISTEMA........................................................................ 9

EVS 3.1.- IDENTIFICACIÓN DE LAS DIRECTRICES Y TÉCNICAS DE GESTIÓN ............................... 9

EVS 3.2/3.3.- IDENTIFICACIÓN Y CATALOGACIÓN DE REQUISITOS ........................................... 9

EVS 4.- ESTUDIO DE LAS ALTERNATIVAS DE SOLUCIÓN .............................................................. 16

EVS 4.1.- PRESELECCIÓN DE ALTERNATIVAS DE SOLUCIÓN .................................................... 16

EVS 4.2.- DESCRIPCIÓN DE LAS ALTERNATIVAS DE SOLUCIÓN ............................................... 16

EVS 5.- DEFINICIÓN DE REQUISITOS DEL SISTEMA...................................................................... 19

EVS 5.1.- ESTUDIO DE LA INVERSIÓN ...................................................................................... 19

EVS 5.1.- ESTUDIO DE LOS RIESGOS ........................................................................................ 20

EVS 5.3.- PLANIFICACIÓN DE ALTERNATIVAS .......................................................................... 21

EVS 6.- SELECCIÓN DE LA SOLUCIÓN........................................................................................... 22

EVS 6.1.- CONVOCATORIA DE LA PRESENTACIÓN................................................................... 22

EVS 6.2.- EVALUACIÓN DE LAS ALTERNATIVAS Y SELECCIÓN ................................................. 22

EVS 6.3- APROBACIÓN DE LA SOLUCIÓN ................................................................................ 22

ANEXO 1: MATRIZ DE CUMPLIMIENTO DE REQUISITOS ............................................................. 23

**EVS 1.- ESTABLECIMIENTO DEL ALCANCE DEL SISTEMA:**

**EVS 1.1.- ESTUDIO DE LA SOLICITUD**

1.- Descripción General del Sistema:

Actualmente el CENAD, como Unidad responsable de la gestión del Campo de Maniobras de San Gregorio, es el encargado de proporcionar y garantizar el buen uso del mismo.

Entre sus cometidos se encuentra la localización, desactivación y retirada de los artefactos explosivos no explosionados (UXO). Para ello, en la actualidad cuenta con un fichero en formato Excel donde se introduce la información recopilada mediante un formulario que es facilitado al personal del CENAD y de las Unidades que realizan maniobras militares en el citado campo.

Una vez recabada la información sobre la localización de posibles artefactos, se introduce en un fichero Excel que permite la gestión y control de los UXOs, indicando localización, descripción, estado, etc.

Tras esto, el personal del CENAD se encarga de localizar y realizar las operaciones pertinentes.

2.- Catálogo objetivo del EVS:

* Detectar las necesidades de información de los futuros usuarios.
* Conocer las limitaciones técnicas y legales para el trato de información personal de carácter sensible protegida por el Reglamento General de Protección de Datos.
* Conocer las limitaciones legales para el trato de información clasificada.
* Detectar las fuentes de datos relacionadas con el SI.
* Delimitar un catálogo de requisitos que permita terminar el proceso de diseño no más tarde del día XXXXXX.

3.- Alcance:

xx

4.- Estudio de restricciones:

Se contemplan restricciones de tipo temporal, restricciones técnicas tanto de hardware como de software, así como restricciones legales que deben estar conforme a los estándares vigentes.

**EVS 1.2.- IDENTIFICACIÓN DEL ALCANCE DEL SISTEMA**

xx

**EVS 1.3.- ESPECIFICACIÓN DEL ALCANCE DEL EVS**

xx

**EVS 2.- ESTUDIO DE LA SITUACIÓN ACTUAL**

**EVS 2.1.- VALORACIÓN DEL ESTUDIO DE LA SITUACIÓN ACTUAL**

xx

**EVS 2.2.- IDENTIFICACIÓN DE LOS USUARIOS PARTICIPANTES EN EL ESTUDIO DE LA SITUACIÓN ACTUAL**

 **xx**

**EVS 2.3.- DESCRIPCIÓN DE LOS SISTEMAS DE INFORMACIÓN EXISTENTES**

El actual sistema de gestión únicamente reside en el registro en un fichero Excel de los datos correspondientes a la localización de UXOs, tales como Registro, Estado/Proceso, Observaciones de la comunicación, Fecha destrucción, Núm artefactos destruidos, Observaciones a la destrucción.

Dicho registro es mecanizado por personal del CENAD una vez es proporcionado un formulario con los citados datos por personal de las diferentes Unidades que se encuentran realizando maniobras militares en el campo de maniobras citado.

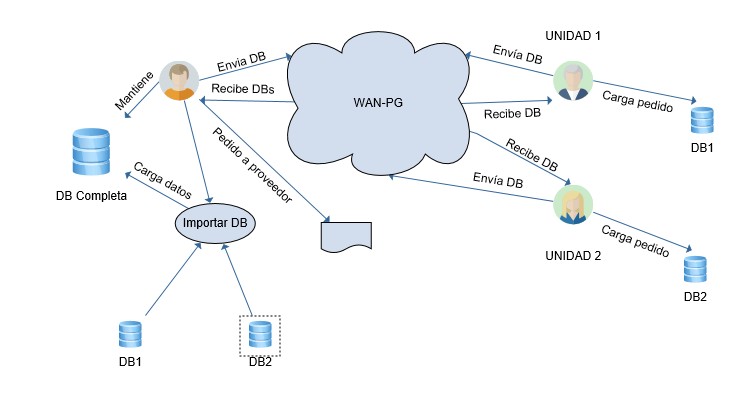
Una vez mecanizado, el fichero se imprime y se entrega a los responables operativos de la localización del los UXOs incluídos en el mismo.

Tras su localización, se marcan XXXXXX?

ESQUEMA

El actual sistema, aunque efectivo, resulta necesario de mejorar dado que pueden encontrarse con la siguiente problemática:

* Se dispone de un fichero Excel que puede modificarse accidentalmente mediante la sobreescritura involuntaria por parte de alguno de los miembros del CENAD.
* Limitaciones inherentes al tipo del fichero.
* Acceso limitado al propio fichero.
* Ausencia de control al fichero por parte de personal no autorizado.
* Imposibilidad de acceso múltiple al fichero.
* Ausencia de cartografía o imágenes relacionadas con cada uno de los UXOs localizados.
* Un fallo en la ubicación donde se aloje el fichero puede ocasionar la périda de la información y/o complicaciones en la gestión de los UXOs.



xx

**EVS 2.4.- REALIZACIÓN DEL DIAGNÓSTICO DE LA SITUACIÓN ACTUAL**

Una vez valorado que el sistema actual es ineficaz, la solución pasaría por crear una aplicación informática que sustituya el método actual y resuelva, agilice y mejore la gestión de los NOEX.

Dicha aplicación, deberá ser en entorno web, a la cual se podrá acceder desde cualquier ordenador conectado a la Red de Propósito General del MDEF, con identificación de usuarios mediante diferentes perfiles de acceso y privilegios y con datos almacenados en un Sistema Gestor de Base de Datos centralizado y seguro, lo que garantiza integridad y seguridad de los datos.

**EVS 3.- DEFINICIÓN DE REQUISITOS DEL SISTEMA**

**EVS 3.1.- IDENTIFICACIÓN DE LAS DIRECTRICES Y TÉCNICAS DE GESTIÓN**

xx

**EVS 3.2/3.3.- IDENTIFICACIÓN Y CATALOGACIÓN DE REQUISITOS REQUISITOS FUNCIONALES**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **REQUISITO** | **FUENTE** | **DESCRIPCIÓN** | **PRIORIDAD** |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

**REQUISITOS NO FUNCIONALES**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **REQUISITO** | **FUENTE** | **DESCRIPCIÓN** | **PRIORIDAD** |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

**RESTRICCIONES**

XX.

**EVS 4.- ESTUDIO DE LAS ALTERNATIVAS DE SOLUCIÓN**

**EVS 4.1.- PRESELECCIÓN DE ALTERNATIVAS DE SOLUCIÓN**

xx

En lo que respecta a las alternativas software:

 **Alternativa 1:**

Supone el empleo de las herramientas disponibles para el público en general como Google Maps.

Google Maps dispone de diferentes funcionalidades, entre las que se encuentra la carga desde ficheros en formato Excel (entre otros) como el utilizado por el cliente, de las coordenadas de los UXO´s.

Una vez volcados los datos geográficos (además de los correspondientes a la ID, descripción y demás campos establecidos en el fichero), Google Maps posiciona cada uno de los registros en el mapa. Cliqueando en cada objeto, se abre un pop-up que permite la visualización de los datos que previamente han sido cargados.

Esta herramienta facilita la descarga del mapa así como su impresion, tanto del propio mapa así como del listado de los UXO´s en él contenidos.

Proporciona rutas hasta cada uno de los UXO´s determinados en el mapa desde una posición concreta.

 **Alternativa 2:**

◦ xx

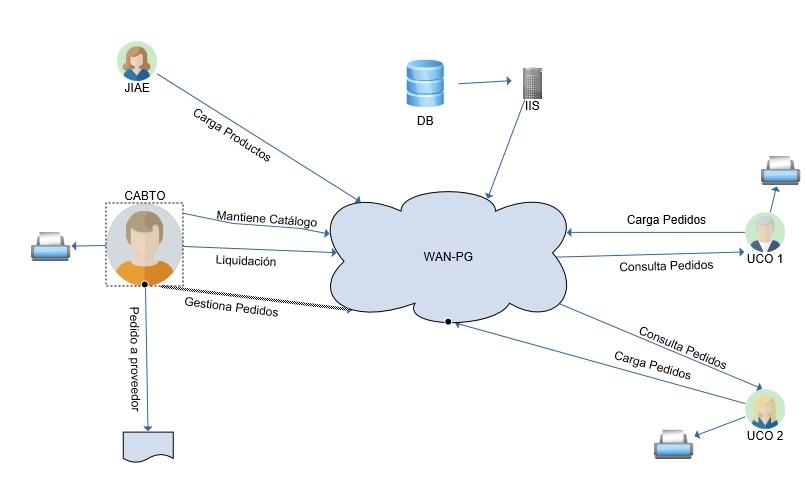
 **Alternativa 3:**

◦ xx

**EVS 4.2.- DESCRIPCIÓN DE LAS ALTERNATIVAS DE SOLUCIÓN**

 **Alternativa 1:**

xx



 **Alternativa 2:**

xx

 **Alternativa 3:**

xx

**EVS 5.- DEFINICIÓN DE REQUISITOS DEL SISTEMA**

**EVS 5.1.- ESTUDIO DE LA INVERSIÓN**

 **Alternativa 1**:

xx

 **Alternativa 2:**

xx

 **Alternativa 3**:

xx

**EVS 5.1.- ESTUDIO DE LOS RIESGOS**

 **Alternativa 1:**

xx

 **Alternativa 2**:

xx

 **Alternativa 3**:

xx

**EVS 5.3.- PLANIFICACIÓN DE ALTERNATIVAS**

 **Alternativa 1 supone:**

1. xx

 **Alternativa 2 supone:**

1. xx

 **Alternativa 3 supone:**

1. xx

**EVS 6.- SELECCIÓN DE LA SOLUCIÓN**

**EVS 6.1.- CONVOCATORIA DE LA PRESENTACIÓN**

xx

**EVS 6.2.- EVALUACIÓN DE LAS ALTERNATIVAS Y SELECCIÓN**

xx

**EVS 6.3- APROBACIÓN DE LA SOLUCIÓN**

xx

SIGEPAL - Estudio de Viabilidad del Sistema

**ANEXO 1: MATRIZ DE CUMPLIMIENTO DE REQUISITOS**



|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Alternativa** |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  | **REQUISITOS FUNCIONALES RF** | | | | | | | |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  | **1** | **2** | **3** | **4** | **5** | **6** | **7** | **8** | **9** | **10** | **11** | **12** | **13** | **14** | | **15** | **16** | **17** | **18** | **19** | **20** | **21** | **22** | **23** | **24** | **25** | **26** | **27** | **28** | **29** | **30** | **31** | **32** | **33** |
| **Nueva aplicación** | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X |  | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X |
| **Mejora Access** | X |  | X | X | X |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  | X |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **expertAlimentación** | X |  | X | X | X |  |  |  |  |  |  | X |  | X |  |  |  | X | X |  |  |  |  | X |  |  |  | X | X | X |  |  |  |  |