



UNIVERSIDAD DE CHILE
FACULTAD DE CIENCIAS FÍSICAS Y MATEMÁTICAS
DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA ELÉCTRICA

**PUESTA EN SERVICIO DEL TELESCOPIO CPT (CHARTS PATHFINDER
TELESCOPE) EN CERRO CALÁN**

MEMORIA PARA OPTAR AL TÍTULO DE INGENIERO CIVIL ELÉCTRICO

VICENTE RODRIGO AITKEN ALBORNOZ

PROFESOR GUÍA:
RICARDO FINGER CAMUS

MIEMBROS DE LA COMISIÓN:
TOMAS CASSANELLI ESPEJO
FRANCO CUROTT MOLINA

Este trabajo ha sido parcialmente financiado por:
NOMBRE INSTITUCIÓN

SANTIAGO DE CHILE
2024

RESUMEN DE LA MEMORIA PARA OPTAR
AL TÍTULO DE INGENIERO CIVIL ELECTRICÓ
POR: VICENTE RODRIGO AITKEN ALBORNOZ
FECHA: 2024
PROF. GUÍA: RICARDO FIGNER CAMUS

**PUESTA EN SERVICIO DEL TELESCOPIO CPT (CHARTS PATHFINDER
TELESCOPE) EN CERRO CALÁN**

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetuer id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

*But remember this, Japanese boy...
airplanes are not tools for war.
They are not for making money.
Airplanes are beautiful dreams.
Engineers turn dreams into reality.*

- Hayao Miyazaki

Agradecimientos

 Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetuer id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Tabla de Contenido

1. Introducción	1
1.1. Motivación	1
1.2. Objetivo General	2
1.3. Objetivos Específicos	2
1.3.1. Ensamblado Mecánico	2
1.3.2. Diseño del receptor	2
1.3.3. Primera Luz y Caracterización	2
1.3.4. Observar Hidrógeno neutro	2
2. Antecedentes	3
2.1. Fundamentos de antenas	3
2.1.1. Patrón de radiación	3
2.1.2. Directividad	5
2.1.3. Ganancia	5
2.1.4. Polarización	6
2.1.5. Ancho de banda	7
2.1.6. Perdidas y eficiencia	9
2.1.7. Ecuacion de Friis	10
2.2. Antenas parabólicas	11
2.2.1. Tipos de antenas parabólicas	11
2.2.2. Antenas de alimentación	13
2.3. Receptores heterodinos	13
2.3.1. Radio definida por software	13
2.3.2. Transformada Rápida de Fourier	13
2.4. Radiotelescopios	13
2.4.1. Línea de Hidrógeno Neutro	14
2.4.2. CHARTS y FRB	14
2.5. Telescopio CPT	14
2.6. Metodos de caracterización	14
2.6.1. Medicion de patrón de radiación	14
2.6.2. Medición de sensibilidad	14
2.6.3. Medicion de la temperatura de ruido	14
2.7. Estado del arte	14
3. Ensamblaje e instrumentacion	15
3.1. Ensamblado Mecánico	15
3.1.1. Reflector Parabólico	16

3.1.2. Diseño de soportes adicionales	17
3.1.3. Montura Alt-Azimutal	21
3.1.4. Rack de control	23
3.2. Alimentador	24
3.2.1. LPDA de alto ancho de banda	24
3.2.2. Dipolo exótico	24
3.2.3. Antena circular de alto ancho de banda	25
3.3. Diseño del receptor	26
3.3.1. Cadena de recepción	26
3.3.2. Digitalizador y adquisición	27
3.4. Software de control y adquisición	28
3.4.1. Control de la montura	29
3.4.2. Adquisición de datos	30
3.5. Infraestructura de caracterización	30
3.5.1. Fuente de calibración	31
3.5.2. Fuente de ruido	32
3.5.3. Software de caracterización	33
4. Caracterización y puesta en servicio	35
4.1. Enfoque del alimentador	35
4.1.1. Alimentador sin soportes a 70 metros	35
4.1.2. Alimentador con soportes con la estrella artificial	37
4.2. Medicion del patrón de radiación	39
4.2.1. Medicion relativa para banda de H1	39
4.2.2. Medicion absoluta para todas las bandas de interes	39
4.3. Sensibilidad y temperatura de ruido	39
4.3.1. Medicion de la temperatura de ruido	40
4.4. Medicion del error de apuntamiento	40
4.5. Primera luz	40
5. Analisis de Resultados	41
5.1. Posicion del alimentador	41
5.2. Patrón de radiación	41
5.3. Ganancia y Directividad	41
5.4. Sensibilidad	41
5.5. Error de apuntamiento	41
5.6. Ancho de banda	41
5.7. Primera luz	41
6. Conclusiones	42
6.1. Trabajos Futuros	42
Bibliografia	43

Índice de Ilustraciones

2.1.	Parámetros del patrón de radiación para una antena con características directivas. [3].	4
2.2.	Polarizacion lineal de una onda electromagnetica propagandose en el eje Z.	7
2.3.	Polarizacion circular de una onda electromagnetica propagandose en el eje Z.	7
2.4.	Diagrama de bloques de un sistema de parametros S.	8
2.5.	Ancho de banda de reflexion de una antena.	8
2.6.	Figura de una cadena de recepción con un filtro de paso de banda.	9
2.7.	Antena de 12 metros Vertex tipo Cassegrain en el observatorio de ALMA.	11
2.8.	Telescopio Effelsberg de 100 metros de tipo Gregorian.	12
2.9.	Telescopio GBT (Green Bank Telescope) de 100 metros de tipo <i>off-axis</i>	12
3.1.	Herramientas utilizadas para el ensamblado de la superficie del reflector parabólico.	16
3.2.	Los 12 arcos de aluminio apernados al centro del reflector parabólico.	16
3.3.	Los tubos de aluminio y la cinta de aluminio para la tensión de la malla metálica instalados radialmente en los soportes.	17
3.4.	Union de los doportes de aluminio para el alimentador	18
3.5.	Interfaz de soporte para el tubo de distribucion y otros elementos	19
3.6.	Soporte interno para electronica de recepción	19
3.7.	Soporte para la fuente de calibración de la copa de agua “estrella artificial”	20
3.8.	Soporte para antena circular de alto ancho de banda para configuracion de alimentador	20
3.9.	Soporte para el dipolo exotico como alimentador de 1420MHz	21
3.10.	Rotor <i>BIG-RAS/HR</i> de la compañía <i>RFHamdesign</i> instalada en el pedestal con la montura de acero.	22
3.11.	Montura de acero con los contrapesos de equilibrio instalados.	22
3.12.	Rack de control con el controlador SPID de la montura y el computador de control.	23
3.13.	Antena LPDA de alto ancho de banda instalada en el telescopio.	24
3.14.	Dipolo de ARTE instalado en el telescopio.	25
3.15.	Antena circular de alto ancho de banda instalada en el telescopio.	26
3.16.	Amplificador y filtro pasabanda SAWbird H1 de la compañía <i>Noeelec</i>	27
3.17.	RTL-SDR conectada a la cadena de amplificador y una Raspberry PI 4B.	28
3.18.	cpt_traking_software.py en funcionamiento.	29
3.20.	Generador de señales Valon 5008 con filtro pasabajo con una bateria externa.	32
3.21.	Fuente de ruido Agilent 346B.	33
4.1.	Antena LPDA en tripode auxiliar a 2 metros de altura.	36
4.3.	Distancia de 70 metros entre el reflector y el generador de señales con elevaciones similares.	37
4.4.	Distancia de 188 metros entre el reflector y la estrella artificial de la copa de agua.	38
4.5.	Alimentador dipolo exotico con tetrapodo isntalado.	38

Capítulo 1

Introducción

1.1. Motivación

La construcción de un nuevo instrumento de observación astronómica conlleva diversos desafíos, oportunidades y nuevos conocimientos. Por lo que el posicionamiento un nuevo radiotelescopio de 3 metros de diámetro es un proyecto que involucra distintos aspectos mecánicos, electrónicos, de radiofrecuencia o RF y de software. Para asegurar un funcionamiento correcto y poder realizar observaciones astronómicas para aportar a nuestros astrónomos y a la comunidad científica.

En la cumbre del Cerro Calan, en la ciudad de Santiago, se encuentra el Observatorio Astronómico Nacional y el departamento de astronomía de la facultad de ciencias físicas y matemáticas de la Universidad de Chile. Aquí se encuentra el telescopio CPT (CHARTS Pathfinder Telescope), un radiotelescopio de reflector parabólico de 3 metros de diámetro, de superficie de malla metálica y con una montura alt azimutal. En este documento se detalla el proceso de construcción mecánica, electrónica y de software para la caracterización y puesta en servicio de este telescopio.

Las capacidades de observación de un telescopio de radio son definidas con las características de su antena receptora y sus propiedades de sensibilidad, resolución angular y ancho de banda. Lo cual es también definido por el propósito de construcción y los intereses científicos de los investigadores. Para el caso del CPT, se busca observar la línea de emisión de hidrógeno neutro, a una frecuencia de 1420 MHz, con el propósito de validar la funcionalidad del telescopio para realizar mediciones de radioastronomía. Ya que la emisión de hidrógeno neutro o H1 es una de las más fuertes en el espectro de radio y es una de las más estudiadas.

Luego de la puesta en servicio del telescopio, se espera poder adaptar el receptor para un ancho de banda superior y realizar estudios de interferometría de larga base con otros telescopios, estudiar la detección temprana de llamaradas solares y apoyar al proyecto CHARTS (Canadian-Chilean Array for Radio Transient Studies) en el estudio del fenómeno astrofísico de ráfagas rápidas de radio (FRB). Por lo que todas las decisiones de diseño y construcción, fueron tomadas teniendo en cuenta todas las capacidades que se pensaron en la concepción de este instrumento.

Durante este trabajo se detallan los procesos de construcción mecánica del reflector pa-

rabólico, el ensamblaje de la montura alt azimutal, el diseño y construcción del receptor de radiofrecuencia. También se detallan los trabajos de caracterización del telescopio con la medición de su patrón de radiación, su sensibilidad y resolución angular. Para culminar con su primera luz, un evento en el cual todo telescopio observa por primera vez una fuente astronómica, dando al inicio a su vida útil como instrumento de observación.

1.2. Objetivo General

Las motivaciones que inspiraron la memoria incluyen la ayuda a la comunidad científica en los estudios cosmológicos y de radioastronomía, entregar nuevas herramientas para la investigación de los astrónomos de la universidad y los atractivos bajos costos que conllevan el diseño a construir.

1.3. Objetivos Específicos

1.3.1. Ensamblado Mecánico

Completar el ensamblado del reflector parabólico a utilizar, asegurando su integridad mecánica y funcionamiento del motor en su montura.

1.3.2. Diseño del receptor

Evaluación de las distintas opciones de diseño de la antena receptora y construir la electrónica de adquisición para las frecuencias de interés.

1.3.3. Primera Luz y Caracterización

Lograr caracterizar los parámetros de funcionamiento del telescopio y detectar las primeras ondas de radio.

1.3.4. Observar Hidrógeno neutro

Iniciar los estudios astronómicos observando una de las bandas de diseño de 1420 MHz o línea de Hidrógeno.

Capítulo 2

Antecedentes

En este capítulo se expondrán los fundamentos teóricos y conceptuales necesarios en el desarrollo del proyecto. Se abordarán los conceptos principales características de las antenas, ya que por naturaleza un radiotelescopio es una antena. Además, se explicará el funcionamiento de los receptores heterodinos, principal componente utilizado en la digitalización y adquisición de señales de RF. Para finalmente, abordar el concepto de radiotelescopio, la importancia de la línea de Hidrógeno neutro y el proyecto CHARTS.

2.1. Fundamentos de antenas

Una antena es un dispositivo usualmente pasivo que convierte radiación electromagnética del ambiente en corriente eléctrica y viceversa, dependiendo para que se utilice, pueden ser utilizadas para recibir o transmitir señales. Un radiotelescopio son antenas receptoras. Suele ser fácil calcular las propiedades de una antena transmisora y medir las propiedades de una antena receptora. Afortunadamente, la mayor parte de las propiedades de una antena transmisora (como el patrón de radiación) son las mismas al usar esta misma antena como receptora, así como cualquier medición de una antena receptora puede ser aplicada a esta antena cuando es usada para la transmisión [1].

2.1.1. Patrón de radiación

El patrón de radiación es una representación gráfica de las propiedades radiativas de una antena. Se define como el gráfico de potencia transmitida por la antena, evaluada sobre una esfera de radio constante. Por razones prácticas se estudian cortes del patrón de radiación. Estos cortes son las curvas tridimensionales del patrón que son contenidas en la intersección de la esfera pasando por el origen.

Para poder medir la potencia radiada por una antena, se debe obtener utilizando la aproximación de campo lejano. Campo lejano es la distancia donde debe encontrarse una fuente puntual para que sus ondas recibidas sean planas [1]. Lo que en consecuencia significa que la radiación se propaga en modo TEM, es decir, que la componente eléctrica es perpendicular a la componente magnética y ambas son perpendiculares a la dirección de propagación, esto permite solo utilizar el campo eléctrico para describir la radiación [2].

Campo Lejano

La definición de la distancia de campo lejano, depende tanto de la longitud de onda λ como el tamaño de la antena D , o diámetro para antenas de apertura parabólicas. La distancia de campo lejano se define como:

$$R = \frac{2D^2}{\lambda} \quad (2.1)$$

Se utiliza las definiciones de campo eléctrico normalizado y potencia normalizada para poder expresar el patrón de radiación en decibelios. Utilizando el máximo como el valor de referencia. La potencia normalizada se define como:

$$\vec{F}(\theta, \Phi) = \frac{E(\vec{\theta}, \phi)}{\max|\vec{E}(\theta, \phi)|} \quad (2.2)$$

$$P(\theta, \phi) = |\vec{F}(\theta, \phi)|^2 \quad (2.3)$$

$$P(\theta, \phi)_{dB} = 10 \log P(\theta, \phi) = 20 \log |\vec{F}| = F(\theta, \phi) \quad (2.4)$$

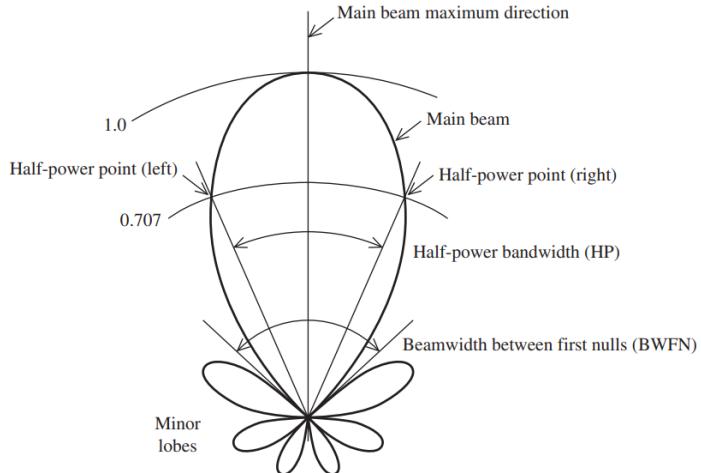


Figura 2.1: Parámetros del patrón de radiación para una antena con características directivas. [3].

La figura 2.1, muestra un patrón de radiación de una antena directiva, donde se pueden observar los lóbulos laterales y el haz principal. El haz principal es la dirección de máxima radiación, mientras que los lóbulos laterales son las direcciones de radiación secundarias.

El haz principal se define en términos de potencia y se conoce como HPBW o Haz de Media Potencia. El HPBW es el ángulo entre los puntos de la curva de radiación que tienen la mitad de la potencia máxima, es decir donde se ve una disminución de 3 dB.

2.1.2. Directividad

La directividad (D) se define como la razón de intensidad de radiación en una dirección específica con respecto a la intensidad promedio de radiación en todas las direcciones. Esta referencia se toma desde el máximo de radiación.

$$D = \frac{U(\theta, \phi)}{U_{\text{prom}}} \quad (2.5)$$

Donde $U(\theta, \phi)$ es la densidad de potencia radiada en una dirección específica y U_{prom} es la densidad de potencia promedio. Lo que da a entender que la directividad es comúnmente adimensional.

La directividad se puede expresar directamente del patrón de radiación de la antena. Para esto se define un haz de ángulo sólido $d\Omega$ y se integra sobre la superficie de una esfera de radio R .

$$\Omega_A = \int \int_{\text{esfera}} |F(\theta, \phi)|^2 d\Omega \quad (2.6)$$

El ángulo sólido de un haz de un patrón de radiación tiene el mismo máximo de intensidad de radiación que toda el área del ángulo sólido del haz.

$$P = U_{\text{prom}} \Omega_A \quad (2.7)$$

Finalmente, si se reemplaza la ecuación 2.6 en la ecuación 2.7 se obtiene la directividad de la antena a partir del ángulo sólido del haz del patrón de radiación.

$$D = \frac{4\pi}{\Omega_A} \quad (2.8)$$

Esto quiere decir que la directividad está completamente definida por la forma del patrón de radiación. Haciendo que sea totalmente independiente de la construcción de la antena[3].

2.1.3. Ganancia

La ganancia de una antena se define como la potencia transmitida en una dirección específica con respecto a la potencia transmitida por una antena isotrópica. La ganancia se define como:

$$G = \frac{4\pi U_m}{P_{in}} \quad (2.9)$$

Donde U_m es la densidad de potencia máxima y P_{in} es la potencia de entrada a la antena. La ganancia también se puede representar como la directividad multiplicada por la eficiencia de la antena.

$$G = \varepsilon D \quad (2.10)$$

La eficiencia de una antena se define como la razón de la potencia radiada por la antena a la potencia total suministrada a la antena.

$$\varepsilon = \frac{P_{rad}}{P_{in}} \quad (2.11)$$

En el caso particular de una antena de apertura, el término de la eficiencia también incluye factores como la iluminación de la antena y las perdidas de la superficie, las cuales se denominan como eficiencia de la apertura y eficiencia de la superficie respectivamente.

$$\varepsilon_{ap} = e_r \varepsilon_t \varepsilon_s \varepsilon_a \quad (2.12)$$

Donde e_r es la eficiencia de la radiacion, ε_t es la eficiencia *taper* o de covertura, ε_s de *spillover* o de derrame e ε_a es la eficiencia de *achivement* o de completitud, la cual incluye muchas otras fuentes de perdidas.

Así la ganancia de una antena de apertura es directamente proporcional a su apertura fisica y a la longitud de onda de la señal que se desea recibir.

$$G = \frac{4\pi A}{\lambda^2} = \varepsilon_{ap} D \quad (2.13)$$

A es el área de la apertura de la antena y λ es la longitud de onda.

2.1.4. Polarización

La polarizacion de una antena es la polarizacion de la onda electromagnética irradiada en una dirección dada por la antena al transmitir. Se describe como la orientación del campo eléctrico de la onda.

Poner Imagen

Figura 2.2: Polarizacion lineal de una onda electromagnetica propagandose en el eje Z.

Los tipos de polarizacion se dividen en polarizacion lineal, polarizacion circular y la combinacion de ambas, la polarizacion eliptica. La figura 2.2 muestra una onda electromagnética linealmente polarizada en orientacion vertical.

Poner Imagen

Figura 2.3: Polarizacion circular de una onda electromagnetica propagandose en el eje Z.

La figura 2.3 muestra una onda electromagnética circularmente polarizada en sentido horario.

2.1.5. Ancho de banda

El rango de frecuencia el cual una antenna opera con su mejor eficiencia se le denomina como ancho de banda. El ancho de banda se define considerando los parametros de reflexion y de radiacion de potencia, siendo el parametro comunmente utilizado los parametros de reflexion S_{11} y transmision S_{21} para esta caracterizacion.

Los parametros S son los que definen la respuesta de un medio a una onda electromagnetica, en este caso, la respuesta de la antena a una onda electromagnetica. Existen los parametros S_{11} , S_{12} , S_{21} y S_{22} , donde S_{11} es el parametro de reflexion, S_{12} es el parametro de transmision, S_{21} es el parametro de transmision inversa y S_{22} es el parametro de reflexion inversa.

Poner Imagen

Figura 2.4: Diagrama de bloques de un sistema de parametros S.

La figura 2.4 muestra las diferentes configuraciones para lograr la obtencion de los parametros S.

Ancho de banda S_{11}

El ancho de banda de reflexion se define como el rango de frecuencia en el cual el parametro de reflexion S_{11} es menor a un valor especifico, comunmente -10dB. lo que corresponde a que el 90 % de la potencia inyectada es irradiada y solo el 10 % reflejada

Poner Imagen

Figura 2.5: Ancho de banda de reflexion de una antena.

La figura 2.5 muestra el ancho de banda de reflexion de una antena.

Ancho de banda S_{21}

El ancho de banda de transmision se define como el rango de frecuencia en el cual el parametro de transmision S_{21} es mayor a un valor specifico, comunmente lo más cercano a 0 posible, sin embargo cuando se utilizan componentes activos como cadenas de amplificacion, este valor suele aumentar de 0dB, lo que significa realizar un estudio más profundo del valor esperado.

Poner Imagen

Figura 2.6: Figura de una cadena de recepción con un filtro de paso de banda.

La figura 2.6 muestra el ancho de banda de un filtro de pasabanda definido en la figura de una cadena de recepcion o transmision.

2.1.6. Perdidas y eficiencia

En la propagacion de ondas electromagnéticas se producen perdidas de varias fuentes, las relacionadas con el medio de propagacion son las perdidas de espacio libre y las perdidas ohmicas, pero en el contexto de una antena de apertura de reflector parabolico, encontramos tambien las perdidas de superficie y las perdidas de alimentacion.

Impedancia de entrada

Los sistemas de radiofrecuencia se caracterizan por tener una impedancia asociada a la entrada y salida de los componentes que componen un sistema. Propiamente la impedancia no significa una perdida en si misma, pero si existen diferencias de acoplamiento de impedancia podemos empezar a encontrar perdidas asociadas.

Como practica comun, se busca que la impedancia tanto de salida como entrada de los elementos de un sistema de RF sea de 50Ω , pero tambien existen otros estandares de impedancia como los utilizados en sistemas de television e internet, los cuales estan estandarizados

a 75Ω .

No todas las antenas una vez construidas tienen una impedancia intrínseca de 50Ω , por lo que se deben utilizar elementos de adaptación de impedancia para lograr la mejor transferencia de potencia, estos elementos se les conoce como *baluns*.

Perdidas de espacio libre

Las perdidas de espacio libre son las perdidas asociadas a la propagación de ondas electromagnéticas en el espacio. Estas perdidas son directamente proporcionales a la distancia de propagación y a la frecuencia de la señal.

$$L_{fs} = 20 \log \left(\frac{4\pi d}{\lambda} \right) \quad (2.14)$$

Donde d es la distancia de propagación y λ es la longitud de onda de la señal.

Perdidas de superficie

Las perdidas de superficie están asociadas al término de eficiencia de superficie de las antenas de apertura. Estas perdidas se deben a las imperfecciones en la superficie en relación a la longitud de onda de la señal. Lo que se puede entender como que para una longitud de onda muy grande (entre 70 cm y 10 cm) si la superficie presenta imperfecciones menores a 1 cm se puede hablar de una superficie perfecta.

Lo anterior da la posibilidad de utilizar superficies agujeradas o con perforaciones para reducir el peso de la antena y mejorar la eficiencia de la superficie por imperfección de curvatura.

Perdidas Ohmáticas

Las perdidas ohmáticas son las perdidas asociadas a la resistencia de los materiales conductores de la antena. Estas perdidas son directamente proporcionales a la corriente que circula por el conductor y al cuadrado de la resistencia del conductor.

$$P_{ohm} = I^2 R \quad (2.15)$$

Donde P_{ohm} es la potencia disipada por perdidas ohmáticas, I es la corriente que circula por el conductor y R es la resistencia del conductor.

Estos efectos se aprecian al utilizar conductores coaxiales de grandes longitudes, algo que es un factor a considerar en la construcción de antenas.

2.1.7. Ecuación de Friis

La ecuación de Friis es una fórmula de transmisión para un circuito de radiofrecuencia compuesto por dos antenas, una antena transmisora o otra receptora en espacio libre[4]. La ecuación se define como:

$$\frac{P_r}{P_t} = G_t G_r \left(\frac{\lambda}{4\pi d} \right)^2 \quad (2.16)$$

Donde P_r es la potencia recibida, P_t es la potencia transmitida, G_t es la ganancia de la antena transmisora, G_r es la ganancia de la antena receptora, λ es la longitud de onda de la señal y d es la distancia de propagacion.

2.2. Antenas parabólicas

Una antena parabolica es una antena de apertura que se compone de una superficie reflectante parabolica y una antena alimentadora. Se caracterizan por tener una alta directividad y ganancia, por lo que son utilizadas en aplicaciones de comunicacion de largo alcance y en radiotelescopios, donde se requiere una alta sensibilidad.

2.2.1. Tipos de antenas parabólicas

Las antenas parabolicas se pueden clasificar en 4 tipos de configuraciones, *Cassegrain*, *Gregorian*, *off-axis* o fuera de foco y *axial feed* o Foco Primario.

Cassegrain

Las antenas de tipo Cassegrain, son aquellas que utilizan un reflector secundario para redirigir la radiacion hacia la antena alimentadora. El reflector secundario es un hiperboloide de rebolucion que se ubica en el foco de la parabola principal y se orienta hacia la antena alimentadora.



Figura 2.7: Antena de 12 metros Vertex tipo Cassegrain en el observatorio de ALMA.

Gregorian

Las antenas de tipo Gregorian, son aquellas que utilizan un reflector secundario para redirigir la radiacion hacia la antena alimentadora. El reflector secundario es un elipsoide de rebolucion que se ubica en el foco de la parabola principal y se orienta hacia la antena alimentadora.



Figura 2.8: Telescopio Effelsberg de 100 metros de tipo Gregorian.

Off-axis

Las antenas de tipo *off-axis* o fuera de foco, son aquellas que la antena alimentadora se encuentra fuera de los ejes de la parabola principal. extendiendo el reflector principal. Este tipo de antenas se utilizan en aplicaciones donde se requiere una mayor area de cobertura evisando la obstruccion de la antena alimentadora.

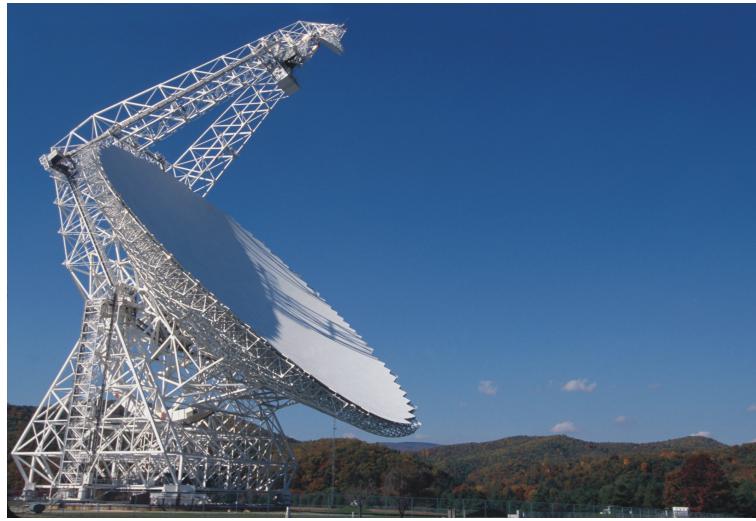


Figura 2.9: Telescopio GBT (Green Bank Telescope) de 100 metros de tipo *off-axis*.

Foco primario

Las antenas de tipo Foco Primario, son aquellas que la antena alimentadora se encuentra en el foco de la parabola principal. Este tipo de antenas son más simples de construir, pero tienen otros desafios opticos y de diseño.

2.2.2. Antenas de alimentación

Las antenas alimentadoras son los elementos ubicados en el foco de la parábola principal que capturan la radiación concentrada por el reflector. Estas antenas deben tener un patrón de radiación adecuado para el tipo de diseño de la antena parabólica.

Las antenas alimentadoras pueden ser de distintos tipos, como antenas de parche, antenas de bocina, antenas yagui-uda, antenas log-periodicas, antenas de semiespacio, entre otras. El tipo de antena alimentadora a utilizar dependerá del tipo de antena parabólica y de la aplicación de la antena, sin embargo, las antenas de bocina son las más utilizadas en antenas parabólicas de reflector secundario.

2.3. Receptores heterodinos

Los receptores comúnmente utilizados en radioastronomía son bastante similares a los utilizados en telecomunicaciones. La característica principal de estos receptores es convertir las señales incidentes a un rango de frecuencia menor conservando la fase y la amplitud, esta frecuencia se conoce como frecuencia intermedia o IF, la cual es procesada por a posteriori para extraer su información[5].

En todos los receptores heterodinos se utiliza un mezclador para realizar la conversión de frecuencia, este es un dispositivo no lineal que procesa las señales con una señal de referencia conocida como oscilador local.

2.3.1. Radio definida por software

Una radio definida por software o SDR, es un receptor heterodino con un oscilador reprogramable y entrega la señal de IF a un computador para su procesamiento. Estos receptores se pueden reconfigurar para sintonizar distintas frecuencias, para luego entregar las muestras digitales a un computador y así procesar la señal, como por ejemplo realizar una transformada de Fourier para obtener el espectro de la señal.

2.3.2. Transformada Rápida de Fourier

2.4. Radiotelescopios

Tal como los telescopios ópticos que concentran la luz visible en un foco, la amplifican y procesan para que sea analizada por diversos instrumentos, también los radio telescopios que concentran la luz de las ondas de radio de las estrellas y otros cuerpos celestes. Estos telescopios son diseñados para observar las ondas más grandes de la luz, desde 1 mm a 10 metros de longitud de onda. [6]

Un radiotelescopio a diferencia de un telescopio óptico, posee una ventaja única. La radiación observada es coherente, por lo que existen los amplificadores coherentes, los cuales mantienen la información de la fase de la señal. Esta cualidad permite la construcción de

interferometros y telescopios de apertura sintetica[1].

2.4.1. Línea de Hidrógeno Neutro

El movimiento de un electrón en un átomo de Hidrógeno neutro, genera un campo magnético que se acopla con los espines del protón y el electrón. “Este acople da cuenta de la radiación a 1420 MHz que viene de la transición entre dos niveles energéticos de primer nivel del estado fundamental del hidrógeno” [7].

La linea de hidrogeno neutro o H1, es una de las lineas espectrales más importantes en radioastronomía, ya que permite observar la distribucion de gas en las galaxias y la evolucion del universo primitivo. Tambien es una de las mas estudiadas y catalogadas por muchos otros telescopios.

2.4.2. CHARTS y FRB

Los fenómenos astrofísicos transitorios de radio o FRB, son eventos de extremadamente corta duración y origen desconocido que ocurren en un amplio rango de frecuencias. Estos pulsos inspiraron el proyecto CHARTS, para apoyar su búsqueda y estudio.

El proyecto CHARTS, es una colaboración entre la Universidad de Chile y la Universidad de Toronto con el objetivo de construir un arreglo de 128 sintonizadas para operar en el rango de 300MHz a 500MHz en el marco de la búsqueda de FRB.

2.5. Telescopio CPT

2.6. Metodos de caracterización

2.6.1. Medicion de patrón de radiación

2.6.2. Medición de sensibilidad

2.6.3. Medicion de la temperatura de ruido

2.7. Estado del arte

Capítulo 3

Ensambaje e instrumentacion

En este capitulo se presentaran todos los detalles del ensamblado del reflector parabolico, la instalacion del rotor y la integracion de estos con el soporte de la montura en el pedestal construido para el telescopio. Tambien se detallaran todos los instrumentos evaluados y seleccionados para la construccion del receptor de radiofrecuencia, el rack de control y la infraestructura de caracterizacion.

Junto con esto, se mosntraran todas las piezas diseñadas e impresas en 3D para el soporte del alimentador y todos los soportes especificos que se necesitaron para la instalacion de los distintos componentes del telescopio.

Para finalizar con la descripcion del software creado para la operacion, mantenimiento y caracterizacion del telescopio.

3.1. Ensamblado Mecánico

Tanto el reflector parabolico como la montura alt azimuthal y su correspondiente controlador, son elementos adquiridos de la compaňia *RFHAmdesign*, una empresa holandesa que se especializa en la construccion de telescopios de radio aficionados. El reflector de 3 metros venia completamente desarmado y con piezas que requerian ser modificadas y ensambladas para su correcto funcionamiento.

Para todo el ensamblado se utilizaron herramientas de y electricas, como taladors, tijeras de ojalata, remachadoras, etc.



Figura 3.1: Herramientas utilizadas para el ensamblado de la superficie del reflector parabólico.

En la figura 3.1 se pueden ver las herramientas utilizadas para el ensamblado de la superficie del reflector parabólico ademas de las piezas que requerian de modificacion adicional para la instalacion correcta.

3.1.1. Reflector Parabólico

Las piezas del reflector se dividen en los 12 arcos, o costillas, de aluminio que conforman la estructura que da forma a la superficie parabolica, con un centro de aluminion donde estas 12 piezas se unen y apernan.



Figura 3.2: Los 12 arcos de aluminio apernados al centro del reflector parabólico.

En la figura 3.2 se pueden ver los 12 arcos de aluminio apernados a los discos de distribucion, que ademas es el punto de anclaje para el soporte de la montura.

Luego desenrollan y enderezan los tubos de aluminio que confirmar los anillos donde se tensaran las mallas metalicas que conforman la superficie del reflector. Con la misma logica se toma la cinta de aluminio, que es aproximadamente de 4 mm de espesor, para enderezarla y prepara las perforaciones para los primeros remaches.



Figura 3.3: Los tubos de aluminio y la cinta de aluminio para la tensión de la malla metálica instalados radialmente en los soportes.

3.1.2. Diseño de soportes adicionales

Para poder instalar todos los componentes del telescopio, se debian fabricar soportes personalizados y adicionales para así poder utilizar receptores y elementos que no fueran parte del kit original del fabricante. Con el objetivo de reducir los timepos de fabricación y prototipado al usar componentes de aluminio o acero se decidio utilizar impresion 3D con filamento plastico PLA¹ de alta resistencia mecanica.

Se diseñaron 6 piezas en total con el software de diseño asistido por computadora o *CAD Fusion 360* de la compañía *Autodesk*. Todos los comonentes fueron impresos en PLA de alta resistencia o *Hyper-PLA* de la compañía *Creality*, otorgando una mayor resitencia a la flexion de 50% que el PLA convencional y una elongacion de 6.304 % en comparacion con la del PLA convencional de 3%. La configuracion de la impresion fue una altura de capa de 0.2 mm, dada por la boquilla utilizada, 4 capas de muralla y un *Infill* o relleno de 60 %.

Una ventaja importante en la elección de la impresion 3D en filamentops plasticos, es su baja incidencia en la deformacion o interferencia del comportamiento de radiofrecuencia, al ser un material no conductor introducido en el campo cercano de los componentes.

¹ Explicacion PLA

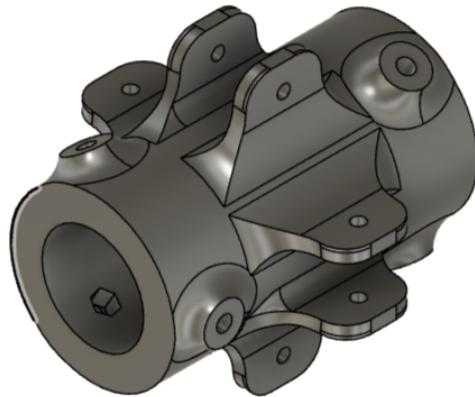


Figura 3.4: Union de los doportes de aluminio para el alimentador

El diseño 3D de la figura 3.4 es un soporte que contiene una cabidad centrar cilindrica que comple la función de sostener tanto el alimentador como el receptor por medio de un tubo plastico de PVC² que asegura que todo se mantenga alineado con el centro de la parabola, además de permitir un movimiento en el eje de la cabidad cilindrica para ajustar el foco del alimentador.

Tiene también 4 ranuras perforadas para asegurar los soportes con pernos M4 de medida y también 6 perforaciones con cabidades para tuercas M5. Con estas tuercas y con los respectivos tornillos se asegura la poscision del tubo de PVC para fijar el foco una vez encontrado.

Las siguientes piezas comparten la misma filosofia de diseño, para poder compatible entre ellas y con el resto de los componentes del telescopio. Además, permiten el rediseño de nuevas piezas para otros alimentadores, cambios de largo en el tubo distriubidor de PVC y en la elección de otro material de impresión 3D si se quciese.

² PVC

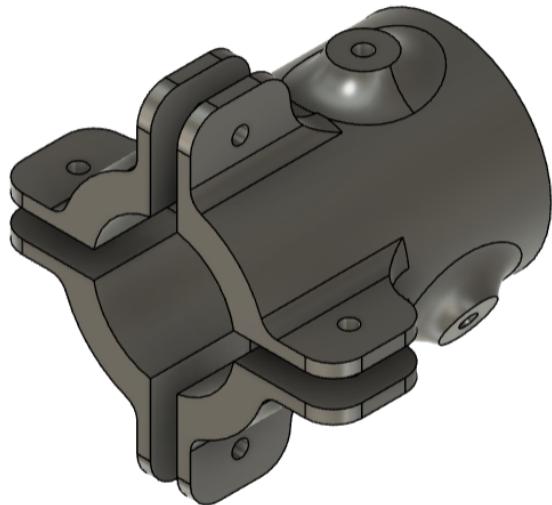


Figura 3.5: Interfaz de soporte para el tubo de distribucion y otros elementos

La figura 3.5 es un soporte multiproposito que permite acoplar otros soportes de menor complejidad para ser instalados en la zona del alimentador y receptor. Así permite cambios radicales en la instrumentación que se requiera en el futuro sin tener que rediseñar toda la estructura de sujeción.

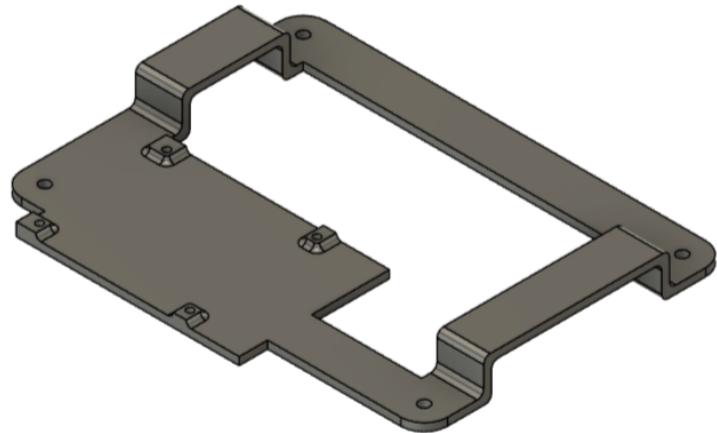


Figura 3.6: Soporte interno para electronica de recepción

El receptor de radiofrecuencia se encuentra dentro de una caja electrica a prueba de agua, pero se requiere un soporte interno para asegurar que la placa de adquisicion de datos y el digitalizador no se muevan y se mantengan en su lugar mientras el telescopio se mueve en distintas elevaciones. La figura 3.6 es un soporte que se instala en la caja electrica y permite montar diferentes tipos de receptores y amplificadores.

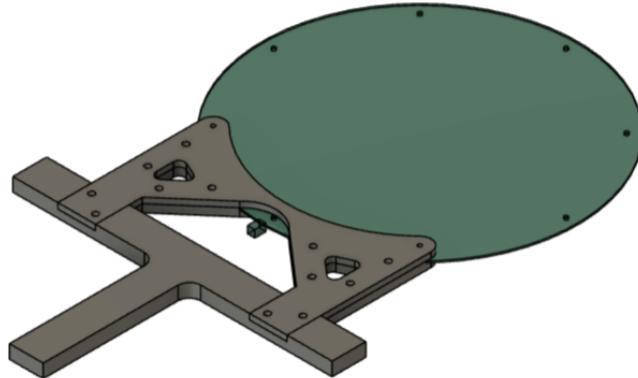


Figura 3.7: Soporte para la fuente de calibración de la copa de agua “estrella artificial”

La figura 3.7 es un soporte que fue diseñado para instalar la fuente de calibración de la copa de agua o .estrella artificial.en parte superior de la copa de agua del cerro Calan. Se divide en 2 piezas que se unen por medio de pernos M4 de plastico para sujetar la antenna circular por presion y con tronillos pasantes. Ademas para poder asegurar este soporte con facilidad y raídez, se diseño la forma de cruz para que por medio de amarras plasticas se pueda asegurar a la baranda de la copa de agua.

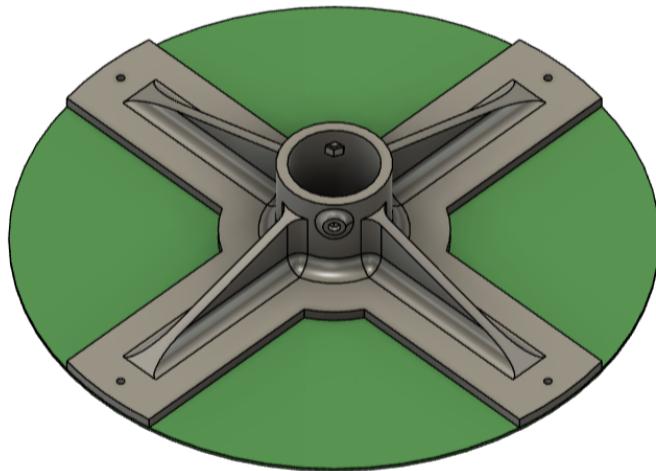


Figura 3.8: Soporte para antena circular de alto ancho de banda para configuracion de alimentador

Para las mediciones de baja frecuencia (menores a 600 MHz) se debe utilizar la misma antena circular de la figura 3.7 pero con un soporte diferente. La figura 3.8 es un soporte que permite colocar la antena como alimentador del telescopio por medio del tubo de PVC

y asegurarla con pernos M4 al este y pernos plasticos M3 para la antena y el soporte.

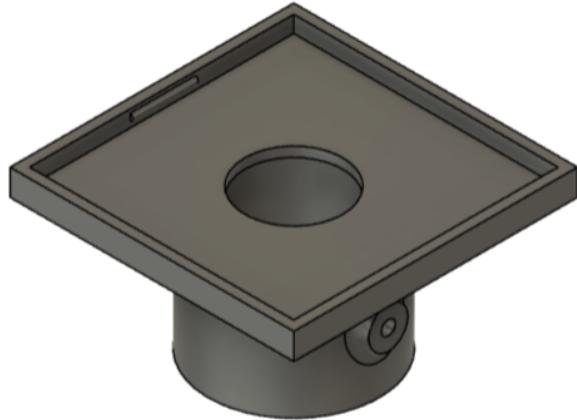


Figura 3.9: Soporte para el dipolo exotico como alimentador de 1420MHz

Al igual que en la figura 3.8, la figura 3.9 es un soporte que permite colocar el dipolo exotico como alimentador del telescopio por medio del tubo de PVC. Diferenciandose del soporte anterior que este diseño permite asegurar la placa de la antena con la deformacion forzada del material impreso, evitando el uso de pernos y tuercas.

3.1.3. Montura Alt-Azimutal

El rotor utilizado para la montura alt-azimutal es el modelo *BIG-RAS/HR* de la compa  ia *RFHamdesign* que esta diseñado para soportar una carga de hasta 319 kg, con una velocidad de movimineto de hasta 2.5 grados por segundo y una resolucion de 0.1 grados para sus encoders.



Figura 3.10: Rotor *BIG-RAS/HR* de la compañía *RFHamdesign* instalada en el pedestal con la montura de acero.

En la figura 3.10 se puede ver el rotor instalado en el pedestal de acero con la montura que hace la interfaz entre los motores y el reflector. La montura tiene unos brazos traseros perforados para instalar los contrapesos de equilibrio y compensar el torque que ejerce la masa del reflector. La pieza que une la montura con el rotor es una tubería de acero galvanizado de 46.5 mm de diámetro, cortada a la medida de la montura. Todos los pernos de sujeción son M10 de cabeza exagonal.



Figura 3.11: Montura de acero con los contrapesos de equilibrio instalados.

En la figura 3.11 se pueden ver los contrapesos de equilibrio instalados en la montura de acero. Los contrapesos son ladrillos de plomo y cemento de 10 kg cada uno. Se instalaron 4 ladrillos en total a una distancia de 78 cm de del eje con la tubería, lugar donde sin ejercer ninguna fuerza sobre la antena o la montura se equilibra con los pernos de sujeción comple-

tamente desajustados.

La montura es capaz de moverse en 400 grados en azimut y 180 grados en elevacion, con un rango de movimiento de -40 a 360 en los motores horizontales y de 0 a 180 para los motores verticales. Los cuales para mantener rangos de seguridad la motura se mueve entre 0 a 180 grados en azimuth y elevacion, así se minimiza el reisgo de enrrollado de los cables al girar. En la seccion de software se explicará el funcionamiento del algoritmo de movimiento.

3.1.4. Rack de control

El rack de control se ecuentra en el edificio más cercano al telescopio, el edifico del meriano, donde tambien se encuentra el telescopio ARTE. El rack consiste en un gabinete de 12 unidades de rack o *U* completamente de acero tanto su cuerpo como la puerta frontal. Con el objetivo de minimizar el RFI que pueda ser introducido por los componentes electronicos, se utilizo un gabinete completamente cerrado y con una puerta frontal de acero conectado a la tierra local.



Figura 3.12: Rack de control con el controlador SPID de la montura y el computador de control.

En la figura 3.12 se puede ver el rack de control con los siguientes elementos ordenados de arriba a abajo: el switch de red, el iyector POE del receptor, la fuente de alimentacion multiple, el controlador de la montura SPID, el computador de control y observacion. Estos elementos se encuentran en la sala de recepcion de ARTE que cuenta con un sistema de climatizacion que mantiene la temperatura a 16 grados celcius constantemente.

3.2. Alimentador

Para el alimentador se evaluaron distintas opciones de antenas según su desempeño de ganancia y ancho de banda. Las frecuencias de operación del telescopio son de 1420 MHz para la banda de hidrógeno y de 300 a 500 MHz para la banda de CHARTS.

Como una de las características de la construcción del telescopio es la capacidad de intercambiar su alimentador con la estandarización de los soportes, se decidió utilizar antenas comerciales que cumplieran con los requerimientos de operación y se acercaran al rendimiento que declara el fabricante para esta superficie.

3.2.1. LPDA de alto ancho de banda

La antena log periódica de dipolo (LPDA) de alto ancho de banda es una antena que se caracteriza por tener una ganancia de 10 dBi y un ancho de banda de 300 a 6000 MHz. Esta antena se instaló con el elemento más pequeño del arreglo de dipolos en el foco de la parábola. Se orientó verticalmente con respecto al suelo en el telescopio en posición de azimuth y elevación de 0 y 0 grados respectivamente.



Figura 3.13: Antena LPDA de alto ancho de banda instalada en el telescopio.

La antena de la figura 3.13 se instaló en el soporte de la figura 3.8 y se conectó al receptor por medio de un cable coaxial de 50 ohmios y 1.5 metros de longitud.

3.2.2. Dipolo exótico

El dipolo exótico es una antena que forma el arreglo del telescopio ARTE[8] esta antena se caracteriza por tener una ancho de banda de 400 MHz desde 1000 para el diseño impreso instalado en el telescopio. Esta antena tiene una ganancia de 3dBi y se ubica en el foco de la parábola a 135 cm de la superficie.



Figura 3.14: Dipolo de ARTE instalado en el telescopio.

Esta antena tiene la particularidad de que tiene la ganancia recomendada por el fabricante del reflector para utilizar como alimentador a la distancia de 135 cm. Como se puede ver en la figura 3.14 la antena de PCB se encuentra instalada en el tubo de PVC con el soporte diseñado de la figura 3.9.

3.2.3. Antena circular de alto ancho de banda

Esta antena es la misma que la a utilizar para la fuente de calibración de la copa de agua, en este caso se quiere utilizar como alimentador en reemplazo de la LPDA de la figura 3.13. Esta antena tiene una ganancia cercana a 3dBi, semejante a la del dipolo de ARTE y lo que se recomienda para el reflector. La antena se instala en el soporte de la figura 3.7.

Poner Imagen

Figura 3.15: Antena circular de alto ancho de banda instalada en el telescopio.

3.3. Diseño del receptor

Para el receptor se optó por utilizar una SDR de bajo costo, una filtro pasabanda optimizado para la observacion de la banda de hidrógeno y un amplificador de bajo ruido. Se tomó en cuenta que estos componentes deben no solo ser de alta precision si no que robustos ya que estaran ubicados lo más cerca posible del alimentador a la interperia.

3.3.1. Cadena de recepción

Para la cadena de recepcion cuenta con un empaquetado de un amplificador de bajo ruido de la compañía *Noeelec* que contiene ademas un filtro pasabanda de 75 MHz de ancho de banda centrado en 1420 MHz. El amplificador tiene una ganancia tipica a 1.4 GHz de 35 dB con una figura de ruido de 0.6 dB para la misma frecuencia. Ademas este amplificador puede ser alimentado por bias-tee³ desde la misma SDR

Poner Imagen

Figura 3.16: Amplificador y filtro pasabanda SAWbird H1 de la compañía *Noeelec*.

En la figura 3.16 se puede ver el amplificador y filtro pasabanda SAWbird H1 de la compañía conectado a un analizador de espectro y una fuente de ruido para la caracterización de la cadena de recepción.

3.3.2. Digitalizador y adquisición

El digitalizador es una RTL-SDR de la organización *RTL-SDR* basado en el chip R820T de *Rafael Micro* que se conecta por USB a un computador para obtener directamente el voltaje complejo de la IF para que sea procesada por el software de adquisición. Este digitalizador tiene una frecuencia de muestreo máxima de 3.2 MS/s y una resolución de 8 bits, pero usualmente se utiliza bajo los 2.56 MS/s para que tenga un comportamiento estable[9].

Poner Imagen

Figura 3.17: RTL-SDR conectada a la cadena de amplificador y una Raspberry PI 4B.

En la figura 3.17 se puede ver la RTL-SDR conectada a la cadena de amplificador y una Raspberry PI 4B con un *Hat POE*. Se utilizo esta configuracion para solo llevar 1 cable ethernet cat 6 por el cual pasaria la energia y los datos. La Raspberry es capaz de alimentar a la SDR que a su vez por medio de su Bias-Tee puede alimentar al amplificador de bajo ruido con la minima cantidad posible de cables y conexiones.

El cable ethernet utilizado es un cat 6 de 25 metros, que va desde el receptor a el rack de control. Este cable es del tipo FFTP, lo que quiere decir que cada par trenzado esta recubierto con una laminade aluminio y a su vez los 4 pares trenzados más un conductor de apantallamiento estan recubiertos por otra lamina de alumino que se conecta a tierra en ambos extremos para minimizar el ruido al transportar datos y no producir RFI al telescopio.

3.4. Software de control y adquisición

La infraestructura digital del telescopio se diseño con un factor principal en mente, que este se pueda operar completamente remoto, por lo que todo el software esta hecho para ser operado desde cualquier lugar con acceso a internet. Accediendo a la terminal de control por medio de SSH⁴ y todos sus sistemas estan conectados a una red local por medio de ethernet.

El principal lenguaje de programacion utilizado para el desarrollo de software fue python, por su simplicidad a la hora de generar entornos virtuales de desarrollo y librerias existentes para utilizar los diversos subsistemas, como por ejemplo, el uso de la libreria de *astropy* para los calculos de seguimiento.

⁴ Secure Shell:

3.4.1. Control de la montura

El controlador del rotor requiere una comunicacion especifica en hexagesimal para moverse y a travez del mismo protocolo responde con la posicion en la cual se encuentra. Para esto se creó una libreria en python basada en el protocolo Rot2Prog[?] que empaqueta y traduce los comandos de movimiento, elevacion y azimut. Esta libreria es un archivo de python por el nombre de spid.py, la que es importada para todos los demas codigos de control.

control.py

es el codigo principal de control, tiene la capacidad de mandar una posicion de azimuth y elevacion, de pedir la posicion actual de la montura, de reiniciar el controlador en caso que no responda a los comandos y una de las funciones más importantes el parado de emergencia de cualquier movimiento.

cpt_traking_software.py

Este es un software más sofisticado que se creo para el seguimiento de cuerpos celestes. a partir de las coordenadas de declinacion y ascencion recta, el software calcula la posicion de la montura para este astro segun la ubicacion del telescopio y la hora local.

Poner Imagen

Figura 3.18: cpt_traking_software.py en funcionamiento.

En la figura 3.18 se puede ver el software en funcionamiento, con las opciones de cambiar el objeto a seguir *change*, el seguimiento del objeto *follow* y el parado del movimiento *stop*. El software es capaz de invertir la posicion de elevacion del telescopio para minimizar el movimiento en azimut y evitar que los cables puedan enrollarse entre si.

Por ejemplo si al calcular que la posicion del astro en elevacion de 50 grados y azimuth de 315, requiere un movimiento de más de 180 grados en azimuth, el software invierte la posicion de elevacion para que el movimiento sea menor a 180 grados resultando en que el telescopio apunte a 130 grados de elevacion y a 135 grados en azimuth. De forma automatica, si el astro tiene una elevacion menor a los 30 grados, o mayor a 150 grados en la inversion, este deja de seguir el astro ya que a esta elevacion la interferencia de radio es muy notoria en las observaciones por efectos atmosfericos y cada vez entra en la linea de vista elementos de comunicaciones inhalambricas terrestres.

3.4.2. Adquisición de datos

Para la adquisicion de datos se crearon 2 softwares en python para esta tarea, una para adquirir una acumulacion de espectros para las observaciones de un objeto celeste y otro para la calibracion del instrumento.

rtl_spectra.py

Es un script que utiliza la radio RTL-SDR para obtener espectros mediante un comando de especifico, este se utiliza principalmente para las caracterizaciones y las mediciones. Este se utiliza en conjunto con el software de control para crear las variantes de medicion de patro de radiacion. Se puede configurar la taza de datos, el tamaño de la FFT, la cantidad de espectros tomados y el formato de guardado.

cpt_rtl_adquisition.py

Es el software de observacion, el cual tiene un *Ring buffer* o un acumulador de espectros flotantes, esto quiere decir que, segun como se configure, puede acumular una cantidad de espectros que se van actualizand constantemente con nuevos y eliminando los viejos en la ventana de tiempo que se requiera o en lo que la memoria pueda guardar.

Al igual que el script anterior este se puede configurar para la taza de datos, el tamaño de la FFT, la cantidad de espectros tomados y el formato de guardado. Este, por otra parte, esta diseñado para obtener una gran cantidad de espectros para ser guardados en una estructura eficiente en espacio en codigo binario. Tambien tiene la tarea de mostrar en tiempo real la acumulacion promediada de los espectros y en paralelo obtener las muestras y agregarlas al ring-buffer.

3.5. Infraestructura de caracterizacion

Para caracterizar el telescopio se requieren de una serie de instrumentos y elementos que permitan obtener los datos necesarios para la calibracion y la verificacion de los resultados obtenidos.

3.5.1. Fuente de calibración

Ya que el campo lejano de las antenas electricamente grandes, como es el caso de una antena de apertura. Para medir el patron de radiacion en potencia de una antena se requiere de una fuente de radiofrecuencia conocida a una distancia mayor a la de campo lejao de la antena que se quiere medir.

Para esto se instaló una antena de alto ancho de banda (192 MHz a 8 GHz) en la copa de agua del cerro calan, con un cable coaxial de 20 metros de longitud. Puediendo así dejar la antena instalada en la parte superior y poder conectar generadores de señales desde la parte inferior. Esta antena le llamaremos la “estrella artificial”.



(a) Antena de polarizacion circular de alto ancho de banda con su soporte para la copa de agua. (b) Antena de la estrella artificial instalada en la copa de agua.

La antena de la estrella artificial se encuentra a una altura de 15 metros sobre el suelo y a 186 metros de la antena del telescopio. La antena de la estrella artificial es una antena de polarizacion circular de alto ancho de banda con una ganancia de 3 dBi aproximadamente.

La linea de vista de la antena se encuentra totalmente despejada, manteniendo la primera zona de Fresnel libre de obstaculos para las frecuencias de interes.

Como generador se señales se utilizo un generador Valon 5008 con una salida de 2.23 dBm a 1428 MHz y a 400MHz. Ademas se le isntalo un filtro pasabajo para minimizar la presencia de los armonicos de alta frecuencia evitando la generacion innecesaria de RFI.



Figura 3.20: Generador de señales Valon 5008 con filtro pasabajo con una bateria externa.

El generador de la figura 4.2.a se conecta a la antena de la estrella artificial por medio de un cable coaxial de 20 metros de longitud y se alimenta por una bateria externa de 5 V1. Se programa previamente la frecuencia a la que se requiera para las mediciones.

3.5.2. Fuente de ruido

Para realizar medición de la temperatura de ruido se requiere de una fuente de ruido. Para obtener la temperatura de la cadena de recepción se utilizó una fuente de ruido Agilent 346B con una alimentación de 28 V.

Poner Imagen

Figura 3.21: Fuente de ruido Agilent 346B.

3.5.3. Software de caracterización

cpt_rp_measure.py

Es un software que al igual que los de la sección 3.4 obtiene espectros y los guarda para el análisis futuro. La diferencia es que este software está diseñado para la calibración del instrumento, por lo que además este instrumento guarda los espectros tomados por ángulo con respecto a la estrella artificial de la copa de agua para las mediciones de patrón de radiación.

Este script genera un archivo con los espectros tomados por ángulo y luego mueve la montura a otro ángulo para tomar otro espectro, este proceso se repite hasta que se obtienen un corte de 180 grados con la cantidad de espectros que haya sido configurada.

Como la fuente de calibración se encuentra en altura, hay que ajustar el plano de rotación con respecto al plano azimutal de la montura, para esto se utiliza la siguiente conversión de coordenadas:

$$\theta' = \theta + \left(1 - \frac{2\phi}{\pi}\right) E \quad (3.1)$$

$$\phi' = \phi \quad (3.2)$$

Donde θ es la elevación original, E es el ángulo de elevación de la estrella artificial con respecto a la antena, ϕ es el azimut, θ' y ϕ' son las nuevas coordenadas. Con esta conversión se tiene una elevación específica para cada punto de azimut que permite mantener el plano de rotación de la fuente de calibración en el nuevo plano de azimutal.

cpt_siglent.py

ES un software que utiliza de manera remota el instrumento Siglent SVA1075X para obtener sus espectros y realizar las mismas mediciones de patron de radiacion que el software anterior.

Capítulo 4

Caracterización y puesta en servicio

En este capitulo se expondran los procesos de caracterizacion y puesta en servicio del telescopio CPT. Para abordar los puntos de caracterizacion y primera luz de los objetivos propuestos para este trabajo. Se detallaran los aspectos considerados para cada una de las mediciones y los fundamentos correspondientes.

4.1. Enfoque del alimentador

Se realizaron 2 mediciones de enfoque del alimentador, una a 70 metros y otra a 186 metros. Para la primera medicion se utilizo un generador de senales generico con una LPDA de bajo ancho de banda. Luego para el resto de las mediciones se utilizo la estrella artificial de la copa de agua de la seccion XX.

4.1.1. Alimentador sin soportes a 70 metros

En principios el alimentador de telescopio consistia en una antena LPDA (Log Periodic Dipole Array) de 296 MHz a 6 GHz, de ultra ancho de banda, con una ganancia de aproximadamente 9dBi. Con el receptor instalado en esta antena, se procedio a realizar el enfoque del alimentador. Para esta etapa se retiraro el soporte tetrapodo y se instaló el alimentador en un tripode auxiliar sostenido por un tubo de PVC para lograr la altura del centro del reflector de 2 metros.



Figura 4.1: Antena LPDA en tripode auxiliar a 2 metros de altura.

Con la antena de la figura 4.2.b se procedio a realizar el enfoque del alimentador. La medicion consiste en mover el alimentador en el eje Z, es decir en la direccion de la apertura del reflector. A una distancia de 70 metros desde el reflector se instaló sobre otro tripode un generador de señales portatil con otra LPDA de menor ancho de banda.



(a) Generador de señales portatil con la antena orientada hacia el reflector a 70 metros. (b) Antena LPDA de menor ancho de banda instalada con el generador de señales en tripode.

El generador de señales se configuro a una frecuencia de 1000MHz y se disparo constantemente el tono en dicha frecuencia. Se instalo a una distancia de 70 metros dentro del parque cerro Calan con la consideracion que por la apertura de 3 metros del reflector se obtiene un campo lejano de 60.5 metros a 1000MHz, por lo que este generador se encontraba en el campo lejano del reflector.



Figura 4.3: Distancia de 70 metros entre el reflector y el generador de señales con elevaciones similares.

En la figura 4.3 se muestra la distancia aproximada de 70 metros, tomando 10 metros de distancia adicional para asegurar el campo lejano a dicha frecuencia. Se alineo visualmente la antena del generador con el reflector a la distancia, la que se encuentra parcialmente con una linea de vista obstaculisada por arboles y arbustos.

Para efectos de la medicion, como se quiere encontrar un punto aproximado de enfoque la exactitud de esta medicion no es critica. Se procedio a mover el alimentador en el eje Z, es decir en la direccion de la apertura del reflector, hasta encontrar el punto donde la señal del generador era maxima.

La potencia recibida por el receptor fue medida con el software de medicon utilizando la RTL-SDR guardando los espectros para distancias de 5 cm en 5 cm. Se midio la razon señal a ruido y se obtuvo el punto de maxima potencia recibida en dBFS. Medidas que luego son calibradas en dBm por la medicion de sensibilidad.

4.1.2. Alimentador con soportes con la estrella artificial

Para la medicion de enfoque con la estrella artificial se instalo el soporte tetrapodo y se coloco el alimentador en su posicion final despues de las mediciones anteriores. Se configuro generador de señales valon de la estrella artificial a 1428MHz. Se utiliza esta nueva frecuencia para evitar interferencia de radio frecuencia en la medicion, utilziando el filtro delgado de H1.



Figura 4.4: Distancia de 188 metros entre el reflector y la estrella artificial de la copa de agua.

Para el caso de 1428MHz, la distancia de campo lejano es de 85 metros y la estrella artificial de la figura 4.5 se encuentra a 188 metros, estando perfectamente en el campo lejano del reflector. Ademas la alineacion con el reflector se realizo con el control automatico de la montura alt azimutal y la linea de vista se encuentra completamente libre para la primera zona de fresnel.



Figura 4.5: Alimentador dipolo exotico con tetrapodo instalado.

En la figura 4.5 se muestra el alimentador con el tetrapodo instalado y un tubo PVC milimetrado para medir la distancia relativa al reflector, usando de referencia el punto donde los soportes se unen al tubo del alimentador.

Para esta medicion de enfoque, se movio el alimentador en el eje Z con una resolucion de 0.5 cm hasta encontrar el punto de maxima potencia recibida. Se midio la razon señal a ruido y

se obtuvo el punto de maxima potencia recibida en dBFS al igual que en la medicion anterior.

4.2. Medicion del patron de radiación

Se utilizaron 2 plataformas para la medicion del patron de radiacion, una con la medida relativa dBFS obtenida de los espectros de la RTL-SDR y otra con la medida absoluta en dBm obtenida con el analizador de espectros Siglent SVA1075x. Para todas las mediciones se utilizó la estrella artificial de la copa de agua.

Todas las mediciones de patron de radiacion se realizaron en la cima del cerro Calan, en la plataforma de observacion del telescopio CPT. Para cada frecuencia medida, se hicieron los cortes azimutales y de elevacion, o la medida del campo H y el campo E. Todos los cortes son de 180 grados para obtener con claridad los lobulos laterales y con una definicion de 1 punto por grado.

4.2.1. Medicion relativa para banda de H1

La medicion con la RTL-SDR se realizo a 1428MHz, utilizando el filtro angosto de la misma frecuencia de radioastronomy suplies. El generador Valon, se configuro a 1428MHz con una potencia inyectada a la estrella artificial de 0.23dBm.

Las perdidas ohmicas del cable coaxial RG316 a 1428MHz son de 10.5 dB por 10 m, como el cable que alimenta la antena de la copa de agua es de 20 metros, se obtiene una perdida de 21 dB. La potencia recibida por la antena es de -21 dBm aproximadamente

Con los software de medicion se obtuvieron los espectros de la señal recibida por la RTL-SDR, se midio la razon señal a ruido y se guardaron 1000 espectros para cada grado de elevacion y azimut. Como la copa de agua se encuentra en altura, se genera un plano semi-circular elevado en 7 grados sobre el eje horizontal, donde se corrigen los valores de elevacion por angulo azimutal con la ecuacion de correccion 2.7. Para el segundo corte, se genera un offset de 7 grados en elevacion, y para medir de 0 a -90 grados, se invierte la posicion azimutal en 180 grados para obtener ese cuadrante.

4.2.2. Medicion absoluta para todas las bandas de interes

4.3. Sensibilidad y temperatura de ruido

La medida de sensibilidad se realizó inyectando un tono para cada frecuencia de interes en la entrada de la cadena de recepcion. Se utilizó el generador de señales Rode and Schwartz SMB100A con una potencia de salida de -80 dBm y un coaxial RG316 de 10 metros al receptor instalado en el foco de la antena. Se midieron los espectros generados por la RTL-SDR para determinar la escala dBFS de la radio y calibrar los demás espectros en potencia.

Se guardaron los espectros de 300MHz, 400MHz y 500MHz para cubrir la banda de interes del proyecto CHARTS. Tambien se guardaron los espectros de 1000MHz, 1428MHz,

1500MHz y el límite de digitalizacion de 1700MHz.

4.3.1. Medicion de la temperatura de ruido

Para medir la temperatura de ruido y por ende la figura del receptor, se utilizó la fuente de ruido Agilent 346B con una amplificacion de 40dB. Para la cadena de amplificacion se utilizó el LNA + Filtro H1 SAWbird+ H1 de Nooelec, el cual se conectó a la fuente de ruido y se midio la potencia de ruido en la salida en el analizador de espectro.

Para la temperatura de ruido del receptor, se inyectó la señal de ruido en la entrada del receptor y se midio la potencia de ruido con los espectros de la RTL-SDR en la banda de interes.

Para obtener la temperatura del sistema completo se realizó una acumulacion de espectros del centro de la galaxia a 1420 MHz y a una region del cielo limpia en concentracion de hidrógeno neutro. Consultando a los catalogos de radioastronomia se obtuvo la temperatura de la galaxia y de la region del cielo.

Con cada una de estas mediciones se realizó el cálculo de temperatura de ruido con el metodo de Y-factor y se obtuvo la figura de ruido de la cadena de amplificacion, del receptor y del sistema.

4.4. Medicion del error de apuntamiento

4.5. Primera luz

Para la primera luz, se escojio el centro de la galaxia por varias razones. La primera es que es una fuente de radio muy fuerte, facil de detectar y es bastante estudiada y catalogada. La segunda razon es que para la epoca de medicion, noviembre, diciembre y enero, el centro de la galaxia se encuentra bastante cerca del cenit para la latitud de Santiago, lo que facilita la observacion.

El centro de la galaxia en una ascencion recta de 17 h 45 m 40 s y una declinacion -29°00'28", coordinendas que son ingresadas en el software de control de la montura alt azimutal. Se acumularon espectros por periodos de 2 horas por 3 dias, desde las 10 am hasta las 6 pm, para obtener la maxima cantidad de datos posibles. Tambien se descartaron algunas observaciones de donde el solo se encontraba muy cerca del centro de la galaxia, para evitar la saturacion del receptor.

Para la observacion se configuro el telescopio con el receptor de H1 y con la antena dipolo exotico en el foco geometrico del reflector. Se obtuvieron los espectros de la RTL-SDR y se guardaron en el disco duro para su posterior analisis.

Capítulo 5

Analisis de Resultados

- 5.1. Posicion del alimentador**
- 5.2. Patrón de radiación**
- 5.3. Ganancia y Directividad**
- 5.4. Sensibilidad**
- 5.5. Error de apuntamiento**
- 5.6. Ancho de banda**
- 5.7. Primera luz**

Capítulo 6

Conclusiones

6.1. Trabajos Futuros

Bibliografía

- [1] Condon, J. y Ransom, S., Essential Radio Astronomy. Princeton Series in Modern Observational Astronomy, Princeton University Press, 2016, <https://books.google.cl/books?id=vWWYDwAAQBAJ>.
- [2] Alvarado, P. A., “Medición del patrón de radiación del telescopio mini”, 2014, <https://repositorio.uchile.cl/handle/2250/116317>.
- [3] Stutzman, W. y Thiele, G., Antenna Theory and Design. Antenna Theory and Design, Wiley, 2012, <https://books.google.cl/books?id=xhZRA1K57wIC>.
- [4] Friis, H., “A note on a simple transmission formula”, Proceedings of the IRE, vol. 34, no. 5, pp. 254–256, 1946, doi:10.1109/JRPROC.1946.234568.
- [5] Finger, R. A., Design and construction of a digital sideband separating spectrometer for the 1.2-meter southern radio telescope. Tesis PhD, 2013.
- [6] National Radio Astronomy Observatory (NRAO), “Radio telescopes - national radio astronomy observatory”, 2024, <https://public.nrao.edu/telescopes/radio-telescopes/>.
- [7] Óscar Restrepo Gaitán, “Desarrollo de tecnologías y metodologías para mejorar la observación de la línea de 21 cm del hidrógeno neutro”, 2023, <https://repositorio.uchile.cl/handle/2250/198618>.
- [8] Gallardo, D., “Diseño y medición de un arreglo de antenas para la detección de frbs galácticos”, octubre 2023. Reporte EL7850.
- [9] RTL-SDR Blog, “Cheap and easy hydrogen line radio astronomy with an rtl-sdr, wifi, parabolic grid dish, lna and sdrsharp”. RTL-SDR Blog, 2018, <https://www rtl-sdr com/c heap-and-easy-hydrogen-line-radio-astronomy-with-a-rtl-sdr-wifi-parabolic-grid-dish-l na-and-sdrsharp/>. Online.