



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 CUROTTO MOLINA

Este trabajo ha sido financiado por:
Fondo ANID Basal FB210003, FONDEF ID21-10359.
Fondecyt 1221662, ANID / Fondo 2023 QUIMAL / QUIMAL230001.
Dunlap Seed Founding Program por la familia David Dunlap y la Universidad de Toronto.

SANTIAGO DE CHILE
2025

RESUMEN DE LA MEMORIA PARA OPTAR
AL TÍTULO DE INGENIERO CIVIL ELÉCTRICO
POR: VICENTE RODRIGO AITKEN ALBORNOZ
FECHA: 2025
PROF. GUÍA: RICARDO FIGNER CAMUS

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

En el presente trabajo se describe el ensamblaje, caracterización y puesta en servicio del nuevo telescopio *CHARTS Pathfinder Telescope* (CPT), un radiotelescopio de 3 metros de diámetro ubicado en la cumbre del cerro Calán, en el Observatorio Astronómico Nacional de Chile. Este proyecto tiene un enfoque práctico en el desarrollo de herramientas para la astronomía, involucrando disciplinas como la mecánica, electrónica, radiofrecuencia y software.

El proceso de ensamblaje significó el montaje del reflector parabólico, la montura alt azimutal y el receptor de radiofrecuencia. El sistema electrónico y de adquisición se centró en una solución de bajo costo y alta eficiencia, utilizando radios definidas por software (SDR), amplificadores de bajo ruido y filtros de pasabanda. También se diseñaron softwares para la observación de cuerpos celestes y calibración del instrumento.

La caracterización del telescopio incluyó la medición del patrón de radiación para sus frecuencias de interés, con un HPBW de 4.5 grados a 1.4 GHz y 7.5 a 400 MHz donde se obtuvo una ganancia de 31.5 dBi y una directividad(dB) de 39.7 para la banda de calibración de H1. Estos experimentos corroboraron que el comportamiento del telescopio corresponde para una antena de estas características. El proyecto culmina con la “primera luz” al observar la curva de H1 en el centro galáctico, observación que resultó exitosa con una curva distinta al fondo, dando paso a la vida útil de este nuevo instrumento.

Con la operación del CPT se espera poder realizar estudios universitarios y astronómicos más complejos, como interferometría de larga base, estudios de llamaradas solares y apoyo en el estudio de ráfagas rápidas de radio (FRB). Este trabajo significa un avance en la capacidad técnica de instrumentación para la comunidad científica local y también como un componente para colaboraciones internacionales como la iniciativa del proyecto CHARTS.

*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

Primero que todo quiero agradecer a mi profesor guía Ricardo Finger, quien no solo me entregó esta oportunidad de liderar un proyecto de tal envergadura, sino que también entregó importantes esfuerzos para llevarlo adelante y me devolvió la oportunidad de realizar algo que en algún momento solo era un sueño. Agradezco a Tomás Cassanelli por creer en mis habilidades y permitirme involucrarme en el proyecto y a Franco Curotto, quien me entregó valiosos consejos y apoyo en el proceso y nunca dudó del éxito que alcanzaría.

Agradezco a mis segundas familias, quienes sin su apoyo probablemente no haya llegado tan lejos. Gracias equipo del laboratorio MWL, Claudia y el humor, Gonzalo y el conocimiento, Diego y las pesas, Juan y los chistes, José y las piezas, Sebita, Juan Francisco y el curso, Pancho, José, gracias por su apoyo en este proyecto, la calidez y el humor que levanta la frente cada lunes.

Gracias equipo de atletismo de la FCFM y de la Universidad de Chile, por ser mi fuente de energía y motivación en los momentos más difíciles y por ser mi escape de la rutina. Gracias Joaco, Karen, Profesor Mario, Fica, Fefi, Chimi, lanzadores, que la pista y el foso no sería lo mismo sin ustedes.

Gracias a mi familia por su apoyo incondicional, por creer en mí y darmel todo para poder avanzar en este viaje tan largo y lleno de desafíos. Gracias, amigos, por estar siempre ahí, aunque los años pasen y las distancias se hagan más grandes, siempre están en mi corazón.

Gracias a los primeros, Ro y Joaco, los que me siguieron, Pepe, Jano y Yohans, y los encontré después, Cata, Magda, Diego, Marcelo, Cami, Mati. Sinceramente, la mejor época de nuestras vidas, no hubiera sido lo mismo sin ustedes y muchos otros que no nombro.

Dejo una mención a esas bandas que me acompañaron en los momentos de estudio, de trabajo, de relajo, de fiesta, de tristeza, de felicidad, de amor, de desamor, de todo. Muse, System of A Down, Alter Bridge, The Wombats, Radiohead, Jorge Drexler entre muchas otras.

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. Pérdidas y eficiencia	9
2.1.7. Ecuación 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
2.4. Radiotelescopios	13
2.4.1. Línea de Hidrógeno Neutro	14
2.4.2. CHARTS y FRB	14
2.5. Telescopio CPT	14
2.6. Métodos de caracterización	15
2.6.1. Medición de patrón de radiación	15
2.6.2. Medición de la temperatura de ruido	16
3. Ensamblaje e instrumentación	17
3.1. Ensamblado Mecánico	17
3.1.1. Reflector Parabólico	18
3.1.2. Diseño de soportes adicionales	19
3.1.3. Montura Alt-Azimutal	23
3.1.4. Rack de control	25

3.2.	Alimentador	26
3.2.1.	LPDA de alto ancho de banda	26
3.2.2.	Dipolo exótico	27
3.2.3.	Antena circular de alto ancho de banda	27
3.3.	Diseño del receptor	28
3.3.1.	Cadena de recepción	28
3.3.2.	Digitalizador y adquisición	29
3.4.	Software de control y adquisición	30
3.4.1.	Control de la montura	31
3.4.2.	Adquisición de datos	32
3.5.	Infraestructura de caracterización	32
3.5.1.	Fuente de calibración	32
3.5.2.	Fuente de ruido	34
3.5.3.	Software de caracterización	34
4.	Caracterización y puesta en servicio	36
4.1.	Enfoque del alimentador	36
4.1.1.	Alimentador sin soportes a 70 metros	36
4.1.2.	Alimentador con soportes con la estrella artificial	38
4.2.	Medición del patrón de radiación	40
4.2.1.	Medición relativa para banda de H1	40
4.2.2.	Medición absoluta para todas las bandas de interés	40
4.3.	Sensibilidad y temperatura de ruido	40
4.3.1.	Medición de la temperatura de ruido	41
4.4.	Medición del error de apuntamiento	41
4.5.	Primera luz	42
5.	Análisis de Resultados	43
5.1.	Posicion del alimentador	43
5.2.	Patrón de radiación	44
5.3.	Sensibilidad	45
5.4.	Ganancia y Directividad	47
5.5.	Error de apuntamiento	48
5.6.	Primera luz	49
6.	Conclusiones	50
6.1.	Trabajos Futuros	50
Bibliografía		52
Apéndice		53

Índice de Tablas

5.1. Corrección de potencia para las frecuencias de interés	46
---	----

Índice de Ilustraciones

2.1.	Parámetros del patrón de radiación para una antena con características directivas. [3].	4
2.2.	Polarización linear y circular de una onda electromagnética propagándose en el eje Z.	7
2.3.	Diagrama de parámetros S para un dispositivo bajo prueba (DUT).	7
2.4.	Ancho de banda de reflexión de una antena.	8
2.5.	Figura de una cadena de recepción con un filtro de paso de banda.	9
2.6.	Antena de 12 metros Vertex tipo Cassegrain en el observatorio de ALMA.	11
2.7.	Telescopio Effelsberg de 100 metros de tipo Gregorian.	12
2.8.	Telescopio GBT (Green Bank Telescope) de 100 metros de tipo <i>off-axis</i>	12
2.9.	Telescopio CPT en el cerro Calán siguiendo el centro de la galaxia.	15
2.10.	Diagrama de un sistema de medición de patrón de radiación para una antena bajo prueba (AUT) en campo lejano.	16
3.1.	Herramientas utilizadas para el ensamblado de la superficie del reflector parabólico.	18
3.2.	Los 12 arcos de aluminio sujetos al centro del reflector parabólico.	18
3.3.	Los tubos de aluminio y la cinta de aluminio para la tensión de la malla metálica instalados radialmente en los soportes.	19
3.4.	Unión de los soportes de aluminio para el alimentador.	20
3.5.	Interfaz de soporte para el tubo de distribución y otros elementos	21
3.6.	Soporte interno para electrónica de recepción	21
3.7.	Soporte para la fuente de calibración de la copa de agua “estrella artificial”	22
3.8.	Soporte para antena circular de alto ancho de banda para configuración de alimentador	22
3.9.	Soporte para el dipolo exótico como alimentador de 1420 MHz	23
3.10.	Rotor <i>BIG-RAS/HR</i> de la compañía <i>RFHamdesign</i> instalada en el pedestal con la montura de acero.	24
3.11.	Montura de acero con los contrapesos de equilibrio instalados.	24
3.12.	Rack de control con el controlador SPID de la montura y el computador de control.	25
3.13.	Antena LPDA de alto ancho de banda instalada en el telescopio.	26
3.14.	Dipolo de ARTE instalado en el telescopio.	27
3.15.	Antena circular de alto ancho de banda instalada en el telescopio.	28
3.16.	Amplificador y filtro pasabanda SAWbird H1 de la compañía <i>Noeelec</i>	29
3.17.	RTL-SDR conectada a la cadena de amplificador y una Raspberry PI 4B.	30
3.18.	cpt_traking_software.py en funcionamiento.	31
3.20.	Generador de señales Valon 5008 con filtro pasabajo con una batería externa.	33
3.21.	Fuente de ruido Agilent 346B.	34
4.1.	Antena LPDA en trípode auxiliar a 2 metros de altura.	37

4.3.	Distancia de 70 metros entre el reflector y el generador de señales con elevaciones similares.	38
4.4.	Distancia de 188 metros entre el reflector y la estrella artificial de la copa de agua.	39
4.5.	Alimentador dipolo exótico con tetrápodo instalado.	39
5.1.	Antena construida siendo monitoreada por la cámara remota	43
5.2.	Potencia recibida en función de la distancia del alimentador al reflector	44
5.5.	Espectro obtenido por la RTL-SDR a 1428 GHz calibrado a potencia	46
5.6.	Tono de -80 dBm a las frecuencias de interés	47
5.7.	Espectro obtenido por la RTL-SDR a 1420 MHz calibrado a potencia	49

Capítulo 1

Introducción

1.1. Motivación

La construcción de un nuevo instrumento de observación astronómica conlleva diversos desafíos, oportunidades y nuevos conocimientos. El posicionamiento de un nuevo radiotelescopio de 3 metros de diámetro es un proyecto que involucra distintos aspectos mecánicos, electrónicos, de radiofrecuencia o RF y de software.

En la cumbre del Cerro Calán, en la ciudad de Santiago, se ubica 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 estudiadas del espectro de radio.

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 parabólico, 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

Ensamblado, integración y puesta en servicio de un radiotelescopio de 3 metros de diámetro para docencia e investigación en nuevas tecnologías para radioastronomía.

1.3. Objetivos Específicos

1.3.1. Ensamblado Mecánico

Ensamblar el 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 e integrar la electrónica de adquisición para las frecuencias de interés.

1.3.3. Primera Luz y Caracterización

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 principales conceptos y características de las antenas, teniendo en cuenta 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 qué se utilice, pueden ser configuradas para recibir o transmitir señales. Los radiotelescopios 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 equivalentes 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. El 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:

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

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

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

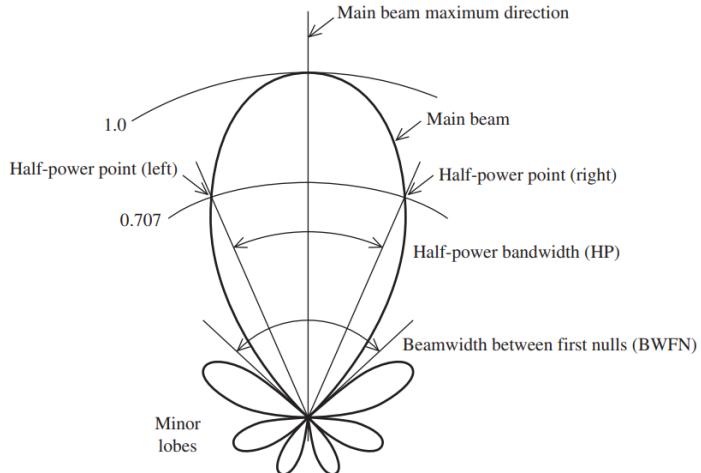


Figura 2.1: Parámetros del patrón de radiación para una antena con características directivas. [3].

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 comúnnamente 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 .

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

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 pérdidas de la superficie, las cuales se denominan eficiencia de apertura y eficiencia de superficie respectivamente.

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

Donde e_r es la eficiencia de la radiación, ε_t es la eficiencia *taper* o de cobertura, 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 pérdidas.

Así, la ganancia de una antena de apertura es directamente proporcional a su apertura física 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 polarización de una antena es la polarización 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.

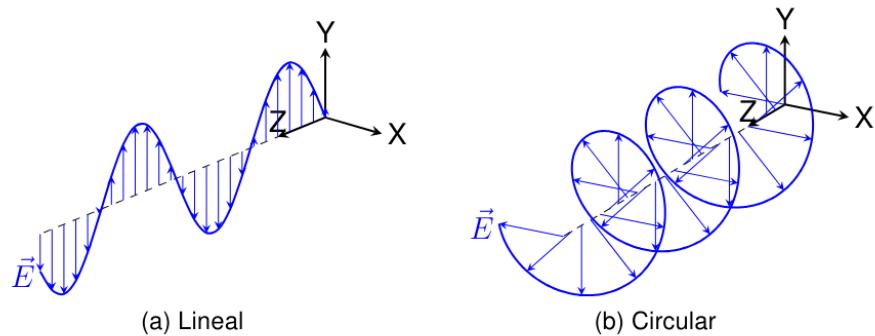


Figura 2.2: Polarización linear y circular de una onda electromagnética propagándose en el eje Z.

Los tipos de polarización se dividen en polarización lineal, polarización circular y la combinación de ambas, la polarización elíptica. La figura 2.2a muestra una onda electromagnética linealmente polarizada en orientación vertical. La figura 2.2b muestra una onda electromagnética circularmente polarizada en sentido horario.

2.1.5. Ancho de banda

El rango de frecuencia en el cual una antena opera con su mejor eficiencia se le denomina como ancho de banda. El ancho de banda se define considerando los parámetros de reflexión y de radiación de potencia, siendo comúnmente utilizados los parámetros de reflexión S_{11} y transmisión S_{21} para esta caracterización.

Los parámetros S son los que definen la respuesta de un medio a una onda electromagnética. Existen los parámetros S_{11} , S_{12} , S_{21} y S_{22} , donde S_{11} es el parámetro de reflexión, S_{12} es el parámetro de transmisión, S_{21} es el parámetro de transmisión inversa y S_{22} es el parámetro de reflexión inversa.

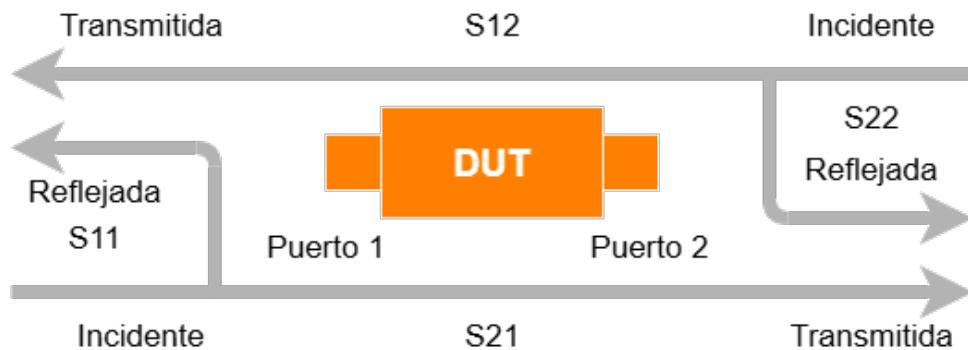


Figura 2.3: Diagrama de parámetros S para un dispositivo bajo prueba (DUT).

La figura 2.3 muestra las diferentes configuraciones para lograr la obtención de los parámetros

metros S.

Ancho de banda S_{11}

El ancho de banda de reflexión se define como el rango de frecuencia en el cual el parámetro de reflexión S_{11} es menor a un valor específico, comúnmente -10 dB. Lo que corresponde a que el 90 % de la potencia inyectada es irradiada y solo el 10 % reflejada

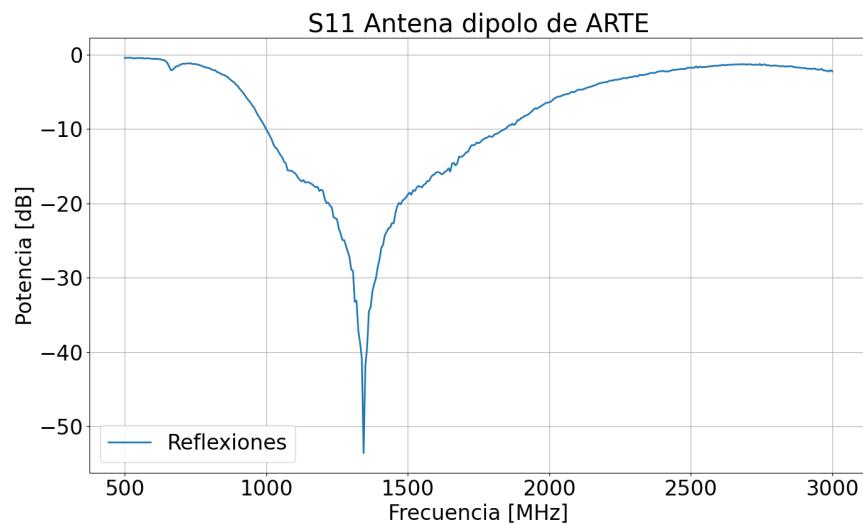


Figura 2.4: Ancho de banda de reflexión de una antena.

La figura 2.4 muestra el ancho de banda de reflexión de una antena.

Ancho de banda S_{21}

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

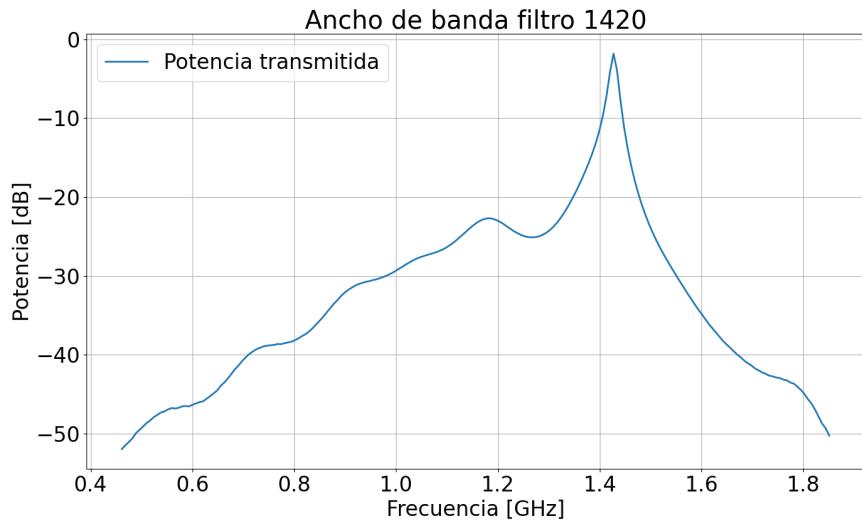


Figura 2.5: Figura de una cadena de recepción con un filtro de paso de banda.

La figura 2.5 muestra el ancho de banda de un filtro de pasabanda definiendo la figura de una cadena de recepción o transmisión.

2.1.6. Pérdidas y eficiencia

En la propagación de ondas electromagnéticas se producen pérdidas de varias fuentes, las relacionadas con el medio de propagación son las pérdidas de espacio libre y las pérdidas ohmicas, pero en el contexto de una antena de apertura de reflector parabólico, se encuentran también las pérdidas de superficie y las pérdidas de alimentación.

Impedancia de entrada

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

Como práctica común, se busca que la impedancia tanto de salida como entrada de los elementos de un sistema de RF sea de 50Ω , pero también existen otros estándares de impedancia como los utilizados en sistemas de televisión e internet, los cuales están 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, a estos elementos se les conoce como *baluns*.

Pérdidas de espacio libre

Las pérdidas de espacio libre son las pérdidas asociadas a la propagación de ondas electromagnéticas en el espacio. Estas pérdidas 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.

Pérdidas de superficie

Las pérdidas de superficie están asociadas al término de eficiencia de superficie de las antenas de apertura. Estas pérdidas se deben a las imperfecciones en la superficie en relación con la longitud de onda de la señal. Se puede entender 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 agujereadas o con perforaciones para reducir el peso de la antena y mejorar la eficiencia de la superficie por imperfección de curvatura.

Pérdidas ohmáticas

Las pérdidas ohmáticas son las pérdidas asociadas a la resistencia de los materiales conductores de la antena. Estas pérdidas 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 pérdidas 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, 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 u 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 propagación.

2.2. Antenas parabólicas

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

2.2.1. Tipos de antenas parabólicas

Las antenas parabólicas 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 radiación hacia la antena alimentadora. El reflector secundario es un hiperboloide de revolución que se ubica en el foco de la parábola principal y se orienta hacia la antena alimentadora.



Figura 2.6: 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 radiación hacia la antena alimentadora. El reflector secundario es un elipsoide de revolución que se ubica en el foco de la parábola principal y se orienta hacia la antena alimentadora.



Figura 2.7: Telescopio Effelsberg de 100 metros de tipo Gregorian.

Off-axis

Las antenas de tipo *off-axis* o fuera de foco, son aquellas en las cuales la antena alimentadora se encuentra fuera de los ejes de la parábola principal, extendiendo el reflector principal. Este tipo de antenas se utilizan en aplicaciones donde se requiere una mayor área de cobertura revisando la obstrucción de la antena alimentadora.



Figura 2.8: Telescopio GBT (Green Bank Telescope) de 100 metros de tipo *off-axis*.

Foco primario

Las antenas de tipo foco primario, son aquellas donde la antena alimentadora se encuentra en el foco de la parábola principal. Este tipo de antenas son más simples de construir, pero tienen otros desafíos ópticos 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-periódicas, 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 le conoce como frecuencia intermedia o IF, la cual es procesada 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.

2.4. 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 radiotelescopios 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 interferómetros y telescopios de apertura sintética [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 línea de hidrógeno neutro o H1, es una de las líneas espectrales más importantes en radioastronomía, ya que permite observar la distribución de gas en las galaxias y la evolución del universo primitivo. También es una de las más 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 300 MHz a 500 MHz en el marco de la búsqueda de FRB.

2.5. Telescopio CPT

El telescopio CPT, *CHARTS Pathfinder Telescope*, es un telescopio de 3 metros de diámetro con una configuración de foco primario. Este telescopio se encuentra en la cumbre del cerro Calán en Santiago de Chile, siendo parte del departamento de astronomía de la Facultad de Ciencias Físicas y Matemáticas de la Universidad de Chile.

El reflector de este telescopio es un paraboloide de 3 metros de diámetro, con una estructura de aluminio unida con remaches y pernos. Su superficie reflectante es de malla de acero galvanizado con separación de 6 mm, el anillo exterior es de una cinta de aluminio de 3x20 mm. El soporte del alimentador es de 4 perfiles de aluminio de 2x2 cm de 2 metros de largo [8].

La eficiencia de superficie que estima el fabricante es de 65 % teniendo su ganancia máxima a 5760 MHz con 43.3 dB y a 1296 MHz con 30.3 dB. Tanto el reflector como la montura alt-azimutal son de la compañía holandesa *RPHamdesign*.



Figura 2.9: Telescopio CPT en el cerro Calán siguiendo el centro de la galaxia.

El propósito para poner en servicio este telescopio es observar la línea espectral de hidrógeno neutro de 21 cm de longitud de onda, para caracterizar todos los aspectos de la antena y comenzar a realizar observaciones de radioastronomía. Luego se ampliarán sus capacidades para apoyar al proyecto CHARTS en la banda de 300 MHz a 500 MHz y hacer observaciones solares de alto ancho de banda desde 1 GHz a 6 GHz.

2.6. Métodos de caracterización

Los siguientes métodos son los más comunes en la caracterización de antenas y radiotelescopios para medir su desempeño y definir sus capacidades como instrumentos astronómicos.

2.6.1. Medición de patrón de radiación

El método más directo para la medición del patrón de radiación es el de campo lejano y al tratarse de antenas de apertura de grandes dimensiones, presenta varios desafíos prácticos y técnicos, especialmente a altas frecuencias [2].

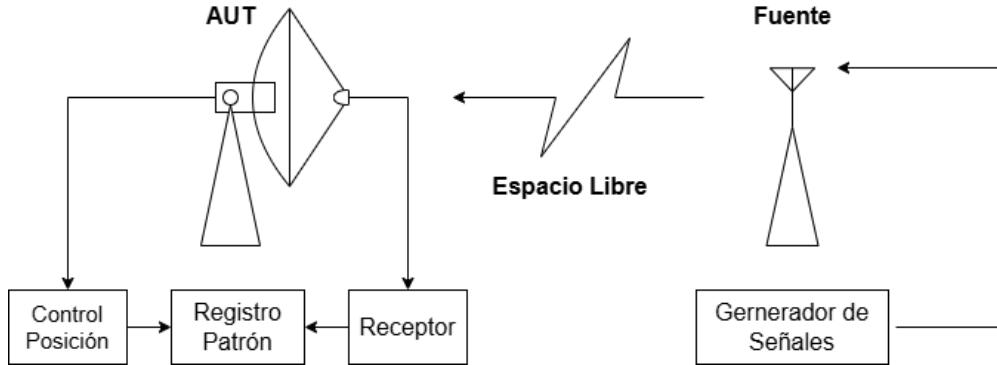


Figura 2.10: Diagrama de un sistema de medición de patrón de radiación para una antena bajo prueba (AUT) en campo lejano.

La figura 2.10 muestra un diagrama de un sistema básico necesario para poder realizar la medición, el cual requiere la antena objetivo, la que se quiere caracterizar. La antena fuente, que es la que generara la radiación para medir la antena objetivo. Además de todo el equipo e instrumentación necesaria.

2.6.2. Medición de la temperatura de ruido

Para medir la temperatura de ruido de un sistema, se puede utilizar el método de factor Y, el cual consiste en utilizar una fuente de ruido de ENR, conocida como *Excess Noise Ratio* o la relación de exceso de ruido, la cual se conecta a la antena y se mide la potencia de ruido en la salida del receptor.

La medición se realiza obteniendo la temperatura del sistema cuando se enciende la fuente de ruido y cuando se apaga, siendo estas temperaturas como T_{hot} y T_{cold} o temperatura caliente y temperatura fría respectivamente.

El ruido de ENR se obtiene a 2 “temperaturas de ruido” conocidas, una a temperatura ambiente y otra a la temperatura con la fuente encendida.

$$ENR = \frac{T_{hot} - 290}{290} \quad (2.17)$$

Considerando la temperatura ambiente como 290 grados K. ENR se logra polarizando la fuente de ruido y para obtener el factor Y utilizamos la siguiente ecuación:

$$Y = \frac{\frac{T_{hot}}{T_{cold}} + \frac{T_{noise}}{T_{cold}}}{1 + \frac{T_{noise}}{T_{cold}}} \quad (2.18)$$

Donde T_{noise} es la temperatura de ruido del sistema. Así para obtener la figura de ruido se necesita el factor de ruido F, $F = T_{noise}/T_{cold} + 1$, para luego reemplazarlo en $NF = 10\log(F)$ [9].

Capítulo 3

Ensamblaje e instrumentación

En este capítulo se presentarán todos los detalles del ensamblado del reflector parabólico, la instalación del rotor y la integración de estos con el soporte de la montura en el pedestal construido para el telescopio. También se detallarán todos los instrumentos evaluados y seleccionados para la construcción del receptor de radiofrecuencia, el rack de control y la infraestructura de caracterización.

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

Para finalizar con la descripción del software creado para la operación, mantenimiento y caracterización del telescopio.

3.1. Ensamblado Mecánico

Tanto el reflector parabólico como la montura alt azimutal y su correspondiente controlador, son elementos adquiridos de la compañía *RFHamdesign*, una empresa holandesa que se especializa en la construcción de telescopios de radio aficionados. El reflector de 3 metros se encontraba completamente desarmado y con piezas que requerían ser modificadas y ensambladas para su correcto funcionamiento.

Para todo el ensamblado se utilizaron herramientas manuales y eléctricas, como taladros, tijeras de hojalata, 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 además de las piezas que requerían de modificación adicional para la instalación 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 parabólica, con un centro de aluminio donde estas 12 piezas se unen con pernos



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

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

Luego se desenrollaron y enderezaron los tubos de aluminio que conforman los anillos donde se tensaron las mallas metálicas que definen la superficie del reflector. Con la misma lógica se tomó 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 debió 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 tiempos de fabricación y prototipado al usar componentes de aluminio o acero se decidió utilizar impresión 3D con filamento plástico PLA¹ de alta resistencia mecánica.

Se diseñaron 6 piezas en total con el software de diseño asistido por computadora o *CAD Fusion 360* de la compañía *Autodesk*. Todos los componentes fueron impresos en PLA de alta resistencia o *Hyper-PLA* de la compañía *Creality*, otorgando una mayor resistencia a la flexión de 50 % que el PLA convencional y una elongación de 6.304 % en comparación con la del PLA convencional de 3 %. La configuración de la impresión 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 impresión 3D en filamentos plásticos, es su baja incidencia en la deformación o interferencia del comportamiento de radiofrecuencia, al ser un material no conductor introducido en el campo cercano de los componentes.

¹ PLA del inglés Ácido Poliláctico, es un termo plástico sostenible utilizado en la impresión 3D

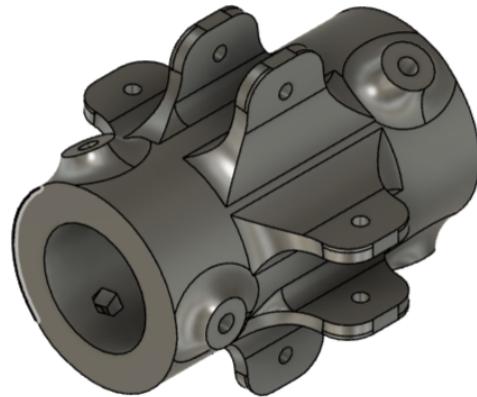


Figura 3.4: Unión de los soportes de aluminio para el alimentador.

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

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

Las siguientes piezas comparten la misma filosofía de diseño, para poder ser compatibles 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 distribuidor de PVC y en la elección de otro material de impresión 3D si se quisiese.

² PVC, cloruro de polivinilo, polímero plástico

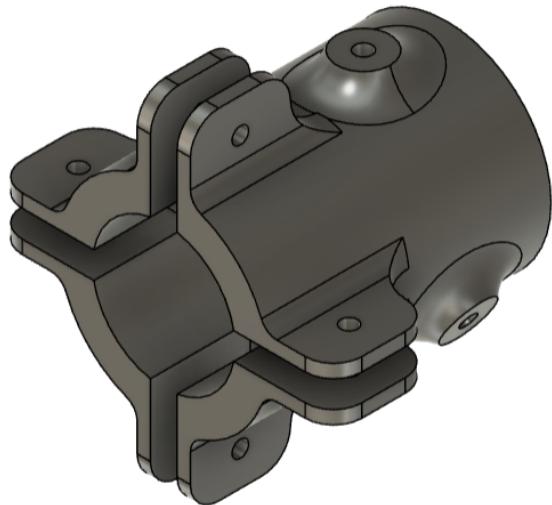


Figura 3.5: Interfaz de soporte para el tubo de distribución y otros elementos

La figura 3.5 es un soporte multipropósito 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.

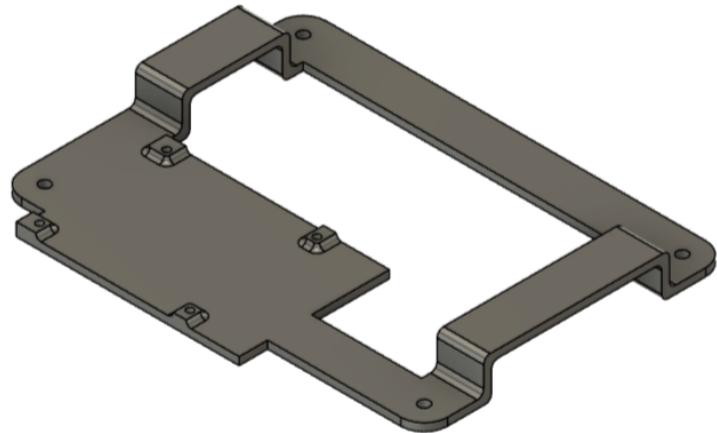


Figura 3.6: Soporte interno para electrónica de recepción

El receptor de radiofrecuencia se encuentra dentro de una caja eléctrica a prueba de agua, pero se requiere un soporte interno para asegurar que la placa de adquisición 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 eléctrica y permite montar diferentes tipos de receptores y amplificadores.

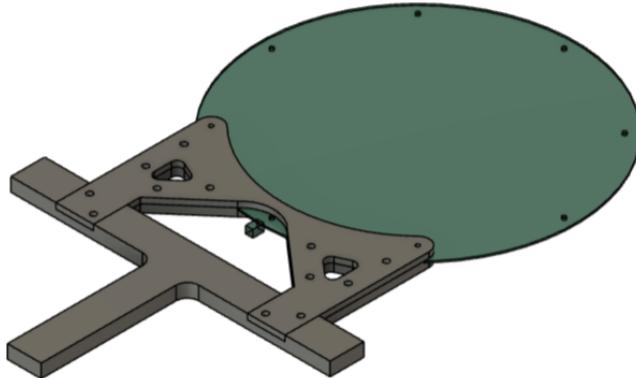


Figura 3.7: Soporte para la fuente de calibración de la copa de agua “estrella artificial”

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 Calán. Se divide en 2 piezas que se unen por medio de pernos M4 de plástico para sujetar la antena circular por presión y con tornillos pasantes. Además, para poder asegurar este soporte con facilidad y rapidez, se diseñó la forma de cruz para que por medio de amarras plásticas se pueda asegurar a la baranda de la copa de agua.

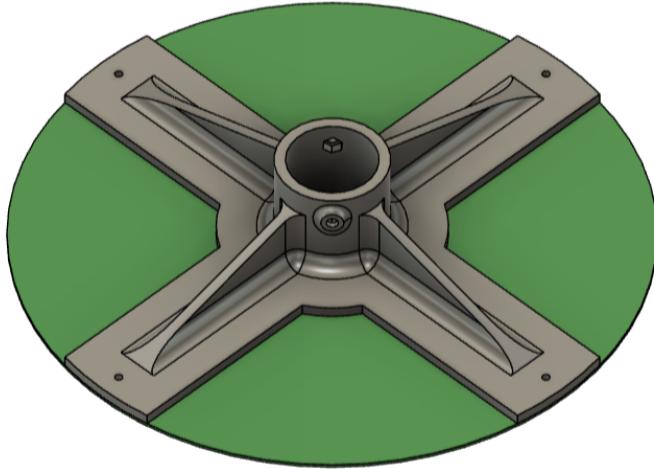


Figura 3.8: Soporte para antena circular de alto ancho de banda para configuración de alimentador

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 plásticos M3 para la antena y el soporte.

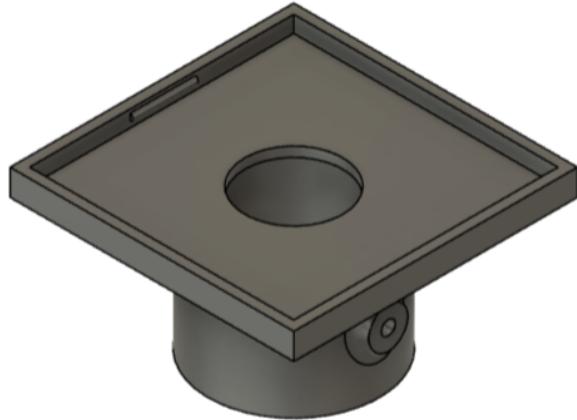


Figura 3.9: Soporte para el dipolo exótico como alimentador de 1420 MHz

Al igual que en la figura 3.8, la figura 3.9 es un soporte que permite colocar el dipolo exótico como alimentador del telescopio por medio del tubo de PVC. Diferenciándose del soporte anterior, este diseño permite asegurar la placa de la antena con la deformación 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 compañía *RFHamdesign* está diseñado para soportar una carga de hasta 319 kg, con una velocidad de movimiento de hasta 2.5 grados por segundo y una resolución de 0.1 grados para sus codificadores de posición.



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 hexagonal.



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 azimuth y 180 grados en elevación, 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 montura se mueve entre 0 a 180 grados en azimuth y elevación, así se minimiza el riesgo de enrollado de los cables al girar. En la sección de software se explicará el funcionamiento del algoritmo de movimiento.

3.1.4. Rack de control

El rack de control se encuentra en el edificio más cercano al telescopio, el edificio del meridiano, donde también 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 electrónicos, se utilizó 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 verticalmente: el switch de red, el inyector POE³ del receptor, la fuente de alimentación múltiple, el controlador de la montura SPID, el computador de control y observación. Estos elementos se encuentran en la sala de recepción de ARTE que cuenta con un sistema de

³ Protocolo de energización por cables ethernet con su sigla en inglés, POE Power Over Ethernet

climatización que mantiene la temperatura constante a 16 grados Celsius.

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 [10] esta antena se caracteriza por tener un ancho de banda de 400 MHz desde 1000 para el diseño impreso instalado en el telescopio. Esta antena tiene una ganancia de 3 dBi 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 utilizada en la fuente de calibración de la copa de agua, en este caso se quiso utilizar como alimentador en reemplazo de la LPDA de la figura 3.13. Esta antena tiene una ganancia cercana a 3 dBi, 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.

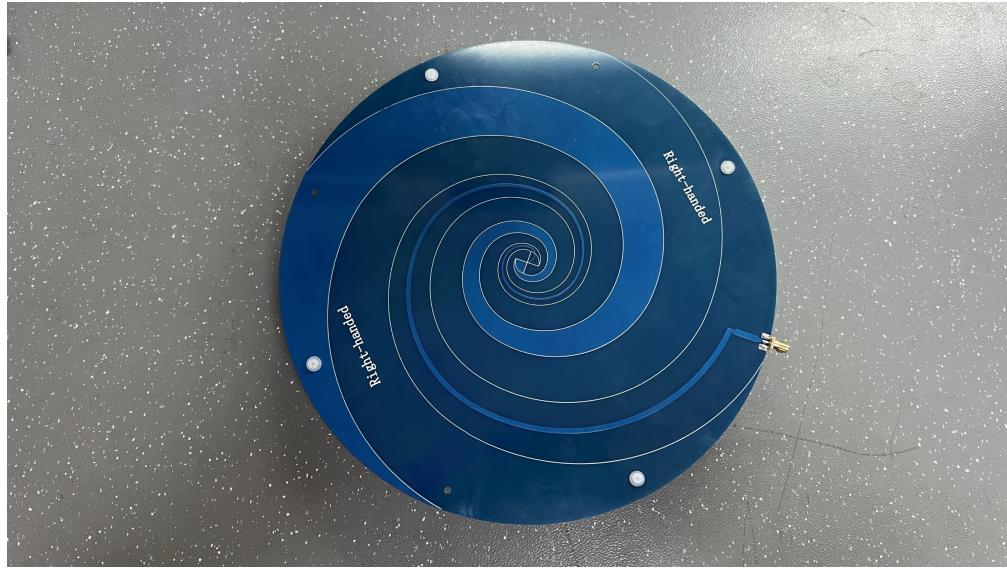


Figura 3.15: Antena circular de alto ancho de banda instalada en el telescopio.

3.3. Diseño del receptor

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

3.3.1. Cadena de recepción

Para la cadena de recepción cuenta con un empaquetado de un amplificador de bajo ruido de la compañía *Noeelec* que contiene además un filtro pasabanda de 75 MHz de ancho de banda centrado en 1420 MHz. El amplificador tiene una ganancia típica a 1.4 GHz de 35 dB con una figura de ruido de 0.6 dB para la misma frecuencia. Además, este amplificador puede ser alimentado por bias-tee⁴ desde la misma SDR.

⁴ Circuitos de inyección de corriente continua a través de líneas coaxiales de RF



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

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 [11].



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 utilizó esta configuración para llevar solo un cable ethernet cat 6 por el cual pasaría la energía 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 mínima cantidad posible de cables y conexiones.

El cable ethernet utilizado es un cat 6 de 25 metros, que va desde el receptor al rack de control. Este cable es del tipo FFTP, lo que quiere decir que cada par trenzado está recubierto con una lámina de aluminio y a su vez los 4 pares trenzados más un conductor de apantallamiento están recubiertos por otra lámina de aluminio 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 diseñó con un factor principal en mente, que este se pueda operar completamente remoto, por lo que todo el software está hecho para ser operado desde cualquier lugar con acceso a internet. Accediendo a la terminal de control por medio de SSH⁵ y todos sus sistemas están conectados a una red local por medio de ethernet.

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

⁵ SSH del inglés Secure Shell, es un protocolo de envío de comandos a un computador de forma segura.

3.4.1. Control de la montura

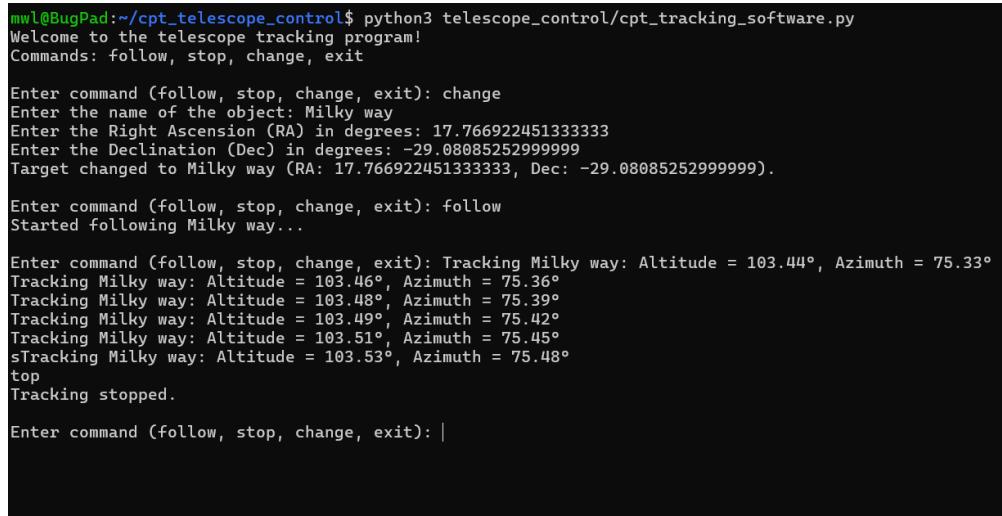
El controlador del rotor requiere una comunicación específica en hexagesimal para moverse y a través del mismo protocolo responde con la posición en la cual se encuentra. Para esto se creó una librería en python basada en el protocolo Rot2Prog [12] que empaqueta y traduce los comandos de movimiento, elevación y azimuth. Esta librería es un archivo de python por el nombre de spid.py, la que es importada para todos los demás códigos de control.

control.py

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

cpt_traking_software.py

Este es un software más sofisticado que se creó para el seguimiento de cuerpos celestes. A partir de las coordenadas de declinación y ascensión recta, el software calcula la posición de la montura para este astro según la ubicación del telescopio y la hora local.



```
mwl@BugPad:~/cpt_telescope_control$ python3 telescope_control/cpt_tracking_software.py
Welcome to the telescope tracking program!
Commands: follow, stop, change, exit

Enter command (follow, stop, change, exit): change
Enter the name of the object: Milky way
Enter the Right Ascension (RA) in degrees: 17.766922451333333
Enter the Declination (Dec) in degrees: -29.08085252999999
Target changed to Milky way (RA: 17.766922451333333, Dec: -29.08085252999999).

Enter command (follow, stop, change, exit): follow
Started following Milky way...

Enter command (follow, stop, change, exit): Tracking Milky way: Altitude = 103.44°, Azimuth = 75.33°
Tracking Milky way: Altitude = 103.46°, Azimuth = 75.36°
Tracking Milky way: Altitude = 103.48°, Azimuth = 75.39°
Tracking Milky way: Altitude = 103.49°, Azimuth = 75.42°
Tracking Milky way: Altitude = 103.51°, Azimuth = 75.45°
Tracking Milky way: Altitude = 103.53°, Azimuth = 75.48°
stop
Tracking stopped.

Enter command (follow, stop, change, exit): |
```

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 posición de elevación del telescopio para minimizar el movimiento en azimuth y evitar que los cables puedan enrollarse entre sí.

Por ejemplo, si al calcular que la posición del astro en elevación de 50 grados y azimuth de 315, requiere un movimiento de más de 180 grados en azimuth, el software invierte la posición de elevación para que el movimiento sea menor a 180 grados resultando en que el telescopio apunte a 130 grados de elevación y a 135 grados en azimuth. De forma automática, si el astro tiene una elevación menor a los 30 grados, o mayor a 150 grados en la inversión, este

deja de seguir el astro ya que a esta elevación la interferencia de radio es muy notoria en las observaciones por efectos atmosféricos y cada vez entra en la línea de vista elementos de comunicaciones inalámbricas terrestres.

3.4.2. Adquisición de datos

Para la adquisición de datos se crearon 2 softwares en python para esta tarea, uno para adquirir una acumulación de espectros para las observaciones de un objeto celeste y otro para la calibración del instrumento.

rtl_spectra.py

Es un script que utiliza la radio RTL-SDR para obtener espectros mediante un comando específico, este se utiliza principalmente para las caracterizaciones y las mediciones. Se usa en conjunto con el software de control para crear las variantes de medición de patrón de radiación. 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 observación, el cual tiene un *Ring buffer* o un acumulador de espectros flotantes, esto quiere decir que, según como se configure, puede acumular una cantidad de espectros que se van actualizando constantemente con nuevos espectros 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 tasa de datos, el tamaño de la FFT, la cantidad de espectros tomados y el formato de guardado. Este, por otra parte, está diseñado para obtener una gran cantidad de espectros para ser guardados en una estructura eficiente en espacio en código binario. También tiene la tarea de mostrar en tiempo real la acumulación promediada de los espectros y en paralelo obtener las muestras y agregarlas al ring-buffer.

3.5. Infraestructura de caracterización

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

3.5.1. Fuente de calibración

Ya que el campo lejano de las antenas eléctricamente grandes, como es el caso de una antena de apertura, para medir el patrón de radiación en potencia de una antena se requiere de una fuente de radiofrecuencia conocida a una distancia mayor a la de campo lejano 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 Calán, con un cable coaxial de 20 metros de longitud. Al dejar la antena instalada en la parte superior y pudiéndose instalar generadores de señales desde la parte inferior. A esta antena le llamamos la “estrella artificial”.



(a) Antena de polarización 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 polarización circular de alto ancho de banda con una ganancia de 3 dBi aproximadamente.

La línea de vista de la antena se encuentra totalmente despejada, manteniendo la primera zona de Fresnel libre de obstáculos para las frecuencias de interés.

Como generador de señales se utilizó un generador Valon 5008 con una salida de 2.23 dBm a 1428 MHz y a 400MHz. Además, se le instaló un filtro pasabajo para minimizar la presencia de los armónicos de alta frecuencia evitando la generación innecesaria de RFI.



Figura 3.20: Generador de señales Valon 5008 con filtro pasabajo con una batería 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 batería externa de 5 V. Se programa previamente la frecuencia a la que se requiera para las mediciones.

3.5.2. Fuente de ruido

Para realizar la medición de la temperatura de ruido se requirió 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.



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 a plano azimutal de la montura, para esto se utilizó 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 patrón de radiación que el software anterior.

Capítulo 4

Caracterización y puesta en servicio

En este capítulo se expondrán los procesos de caracterización y puesta en servicio del telescopio CPT. Para abordar los puntos de caracterización y primera luz de los objetivos propuestos para este trabajo. Se detallarán 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 medición se utilizó un generador de señales genérico con una LPDA de bajo ancho de banda. Luego para el resto de las mediciones se utilizó la estrella artificial de la copa de agua de la sección XX.

4.1.1. Alimentador sin soportes a 70 metros

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



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

Con la antena de la figura 4.2.b se procedió a realizar el enfoque del alimentador. La medida consistió en mover el alimentador en el eje Z, es decir, en la dirección de la apertura del reflector. A una distancia de 70 metros desde el reflector se instaló sobre otro trípode un generador de señales portátil con otra LPDA de menor ancho de banda.



(a) Generador de señales portátil 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 trípode.

El generador de señales se configuró a una frecuencia de 1000 MHz y se disparó constantemente el tono en dicha frecuencia. Se instaló a una distancia de 70 metros dentro del parque cerro Calán con la consideración de un campo lejano de 60.5 metros a 1000 MHz para el tamaño del reflector, por lo que este generador se encontraba a dicha distancia 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 alineó visualmente la antena del generador con el reflector a la distancia, con una línea de vista que se encontraba parcialmente obstaculizada por árboles y arbustos.

Para efectos de la medición, como se necesitaba encontrar un punto aproximado de enfoque, la exactitud de esta medición no fue crítica. Se procedió a mover el alimentador en el eje Z, es decir en la dirección de la apertura del reflector, hasta encontrar el punto donde la señal del generador era máxima.

La potencia recibida por el receptor fue medida con el software de medición utilizando la RTL-SDR guardando los espectros para distancias de 5 cm en 5 cm. Se midió la razón señal a ruido y se obtuvo el punto de máxima potencia recibida en dBFS. Medidas que luego fueron calibradas en dBm por la medición de sensibilidad.

4.1.2. Alimentador con soportes con la estrella artificial

Para la medición de enfoque con la estrella artificial se instaló el soporte tetrápodo y se colocó el alimentador en su posición final después de las mediciones anteriores. Se configuró el generador de señales Valon de la estrella artificial a 1428 MHz. Se utilizó esta nueva frecuencia para evitar interferencia de radiofrecuencia en la medición, utilizando 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 1428 MHz, la distancia de campo lejano era de 85 metros y la estrella artificial de la figura 4.5 se encontraba a 188 metros, estando perfectamente en el campo lejano del reflector. Además, la alineación con el reflector se realizó con el control automático de la montura alt azimutal y la línea de vista se encontraba completamente libre para la primera zona de Fresnel.

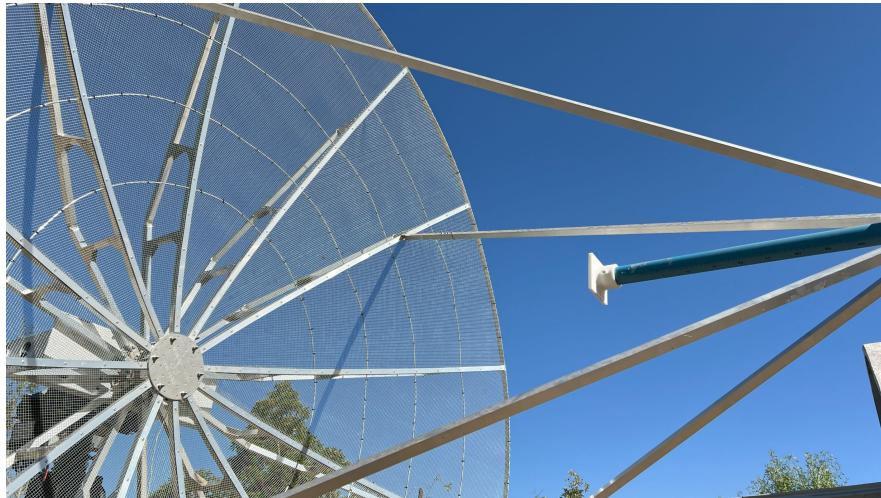


Figura 4.5: Alimentador dipolo exótico con tetrápodo instalado.

En la figura 4.5 se muestra el alimentador con el tetrápodo 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 medición de enfoque, se movió el alimentador en el eje Z con una resolución de 0.5 cm hasta encontrar el punto de máxima potencia recibida. Se midió la razón señal a ruido y

se obtuvo el punto de máxima potencia recibida en dBFS al igual que en la medición anterior.

4.2. Medición del patrón de radiación

Se utilizaron 2 plataformas para la medición del patrón de radiación, 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 patrón de radiación se realizaron en la cima del cerro Calán, en la plataforma de observación del telescopio CPT. Para cada frecuencia medida, se hicieron los cortes azimutales y de elevación, o la medida del campo H y el campo E. Todos los cortes son de 180 grados para obtener con claridad los lóbulos laterales y con una resolución de 1 punto por grado.

4.2.1. Medición relativa para banda de H1

La medición con la RTL-SDR se realizó a 1428 MHz, utilizando el filtro angosto de la misma frecuencia de *RadioastronomySuplies*. El generador Valon, se configuró a 1428 MHz con una potencia inyectada a la estrella artificial de 0.23 dBm.

Las pérdidas ohmnicas del cable coaxial RG316 a 1428 MHz 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 obtuvo una pérdida de 21 dB. La potencia recibida por la antena es de -21 dBm aproximadamente.

Con los softwares de medición se obtuvieron los espectros de la señal recibida por la RTL-SDR, se midió la razón señal a ruido y se guardaron 1000 espectros para cada grado de elevación y azimuth. Como la copa de agua se encuentra en altura, se generó un plano semicircular elevado en 7 grados sobre el eje horizontal, donde se corrigieron los valores de elevación por ángulo azimutal con la ecuación de corrección 2.7. Para el segundo corte, se generó un desfase de 7 grados en elevación, y para medir de 0 a -90 grados, se invirtió la posición azimutal en 180 grados para obtener ese cuadrante.

4.2.2. Medición absoluta para todas las bandas de interés

4.3. Sensibilidad y temperatura de ruido

La medida de sensibilidad se realizó inyectando un tono para cada frecuencia de interés en la entrada de la cadena de recepción. Se utilizó el generador de señales *Rode & 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 300 MHz, 400 MHz y 500 MHz para cubrir la banda de interés del proyecto CHARTS. También se guardaron los espectros de 1000 MHz, 1428 MHz,

1500 MHz y el límite de digitalización de 1700 MHz.

4.3.1. Medición 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 amplificación de 40dB. Para la cadena de amplificación se utilizó el LNA + Filtro H1 SAWbird+ H1 de Nooelec, el cual se conectó a la fuente de ruido y se midió 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 midió la potencia de ruido con los espectros de la RTL-SDR en la banda de interés.

Para obtener la temperatura del sistema completo se realizó una acumulación de espectros del centro de la galaxia a 1420 MHz y a una región del cielo limpia en concentración de hidrógeno neutro. Consultando a los catálogos de radioastronomía se obtuvo la temperatura de la galaxia y de la región del cielo.

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

4.4. Medición del error de apuntamiento

Para determinar el error de apuntamiento del telescopio se utilizó la estrella artificial de la copa de agua. Se especificaron las posiciones geográficas del telescopio y la copa de agua, así también sus alturas correspondientes.

Se midieron las posiciones utilizando un GPS y se determinó la distancia entre el telescopio y la copa de agua. También se midió la altitud de las bases de cada estructura con GPS. Las coordenadas del telescopio son -33.395701 -70.536878, latitud y longitud respectivamente con una altitud de 867 metros sobre el nivel del mar. Para la copa de agua las coordenadas son -33.397340 y -70.536800, latitud y longitud respectivamente, con una altitud de 853 metros sobre el nivel del mar.

El centro de rotación del motor de la antena, se encuentra a 2 metros de la superficie del terreno y la altura de la antena instalada en la copa de agua es 15 metros desde el terreno.

Con estos datos se obtuvo la posición de la copa de agua con respecto al telescopio en términos de elevación y azimuth. Luego se calculó la diferencia de posición comandada al telescopio para encontrar el máximo de potencia recibida con la posición real de la estrella artificial.

4.5. Primera luz

Para la primera luz, se escogió la región estándar S9 del catálogo de observaciones en la banda de 21 cm. Es una de las 4 regiones de emisión de hidrógeno neutro recomendada para calibración de instrumentos y definición de escalas de temperatura para los catálogos de H1. Estás regiones se estudiaron por el observatorio Hat Creek con un telescopio de 25 metros de apertura. Los espectros de estas regiones se encuentran calibrados a temperatura.

La región S9 tiene una ascensión recta de 17 h 52 m 05 s y una declinación -34°25'15", coordenadas que son ingresadas en el software de control de la montura alt azimutal. Se acumularon espectros por periodos de 30 minutos durante 2 horas, desde las 12:30 pm hasta las 4 pm. Entre estas mediciones de 30 minutos se acumularon espectros del cielo a 30 grados de elevación fuera de la zona para obtener la temperatura del cielo para la calibración de temperatura.

Para la observación se configuró el telescopio con el receptor de H1 y con la antena dipolo exótico en el foco geométrico del reflector. Se obtuvieron los espectros de la RTL-SDR y se guardaron en el disco duro para su posterior análisis.

Capítulo 5

Análisis de Resultados

La construcción de la antena finalizó con todas las partes mecánicas y electrónicas ensambladas. A continuación se presentan los resultados obtenidos en la caracterización de la antena.

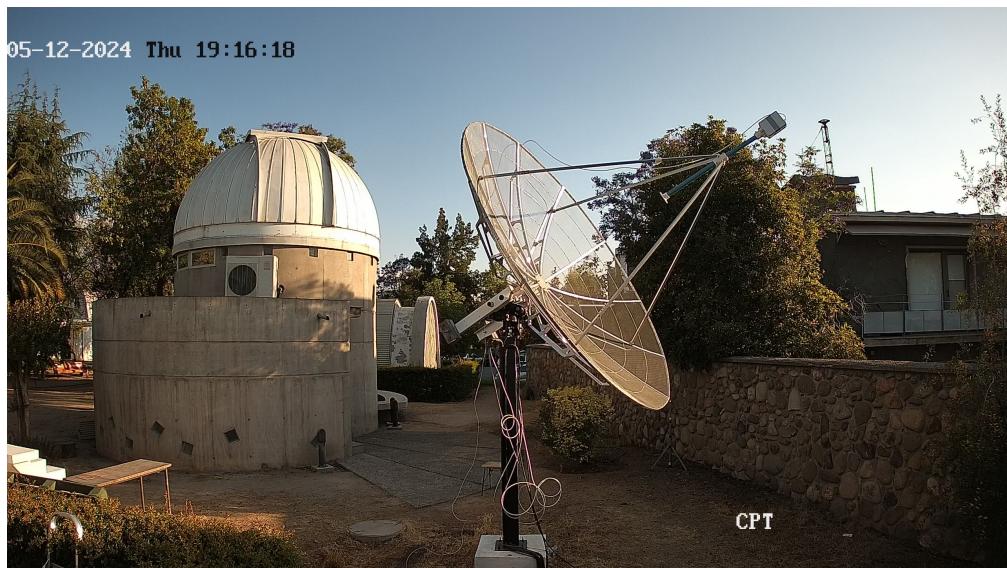


Figura 5.1: Antena construida siendo monitoreada por la cámara remota

5.1. Posicion del alimentador

La posición del alimentador con mayor ganancia se obtuvo a 135 cm de la superficie del reflector. La figura 5.2 muestra la ganancia en función de la distancia del alimentador al reflector.

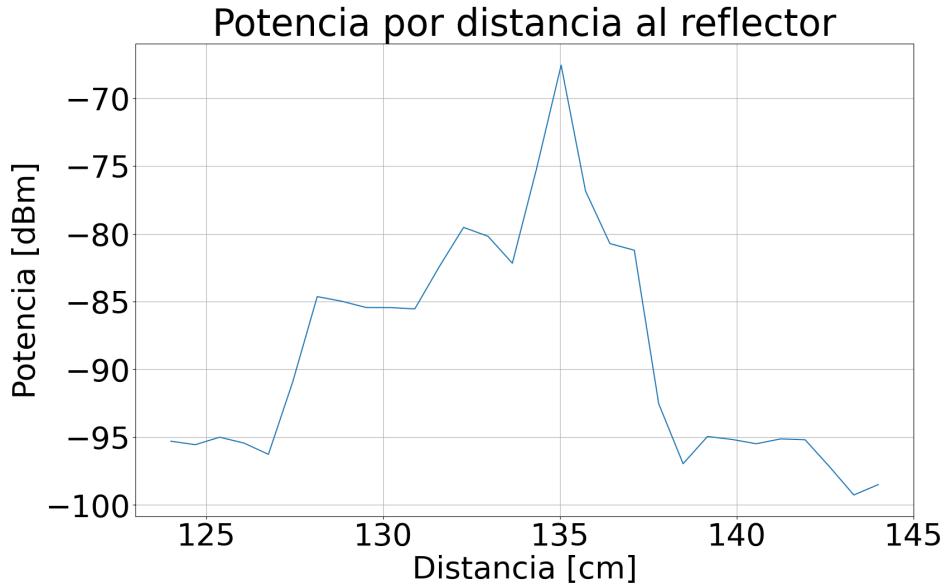


Figura 5.2: Potencia recibida en función de la distancia del alimentador al reflector

La distancia obtenida coincide con la distancia focal de la antena y se observa que la medida que el alimentador se aleja del foco, aumentando o disminuyendo la distancia con la parábola, la ganancia disminuye drásticamente perdiendo 6 dB por centímetro hasta llegar a la ganancia que tendría la antena sin considerar el reflector.

Estas pérdidas son análogas a la medida de 1420 MHz para la de 400 MHz.

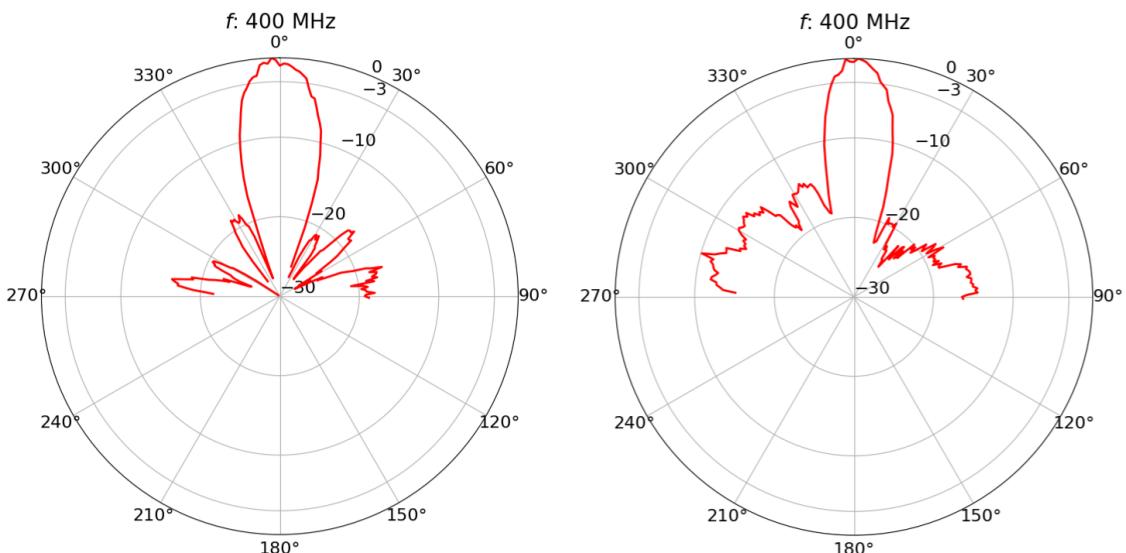
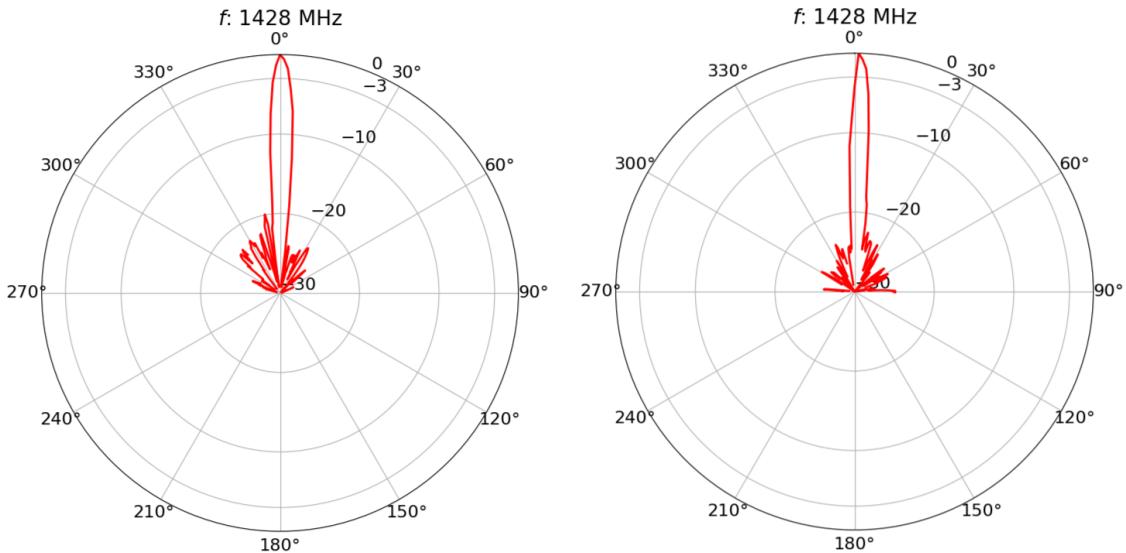
5.2. Patrón de radiación

A continuación, se presentan los patrones de radiación obtenidos para la antena a 1428 MHz y 400 MHz. Para la banda de 1428 MHz se realizaron los 2 cortes de elevación y azimuth ya que este se obtuvo utilizando el digitalizador del receptor, lo que permite hacer las maniobras de elevación completas. En cambio, para 400 MHz, se debía utilizar un cable coaxial hacia el analizador de espectro.

En la figura 5.3.a se observa el corte azimutal del patrón de radiación a 1428 MHz, donde se aprecia un lóbulo principal predominante de 4.4 grados de HPBW y todos los demás lóbulos laterales bajo -20 dB.

Con respecto al corte de elevación, de la figura 5.3.b, se observa un lóbulo principal de 4.3 grados de HPBW y una discontinuidad en el lóbulo principal a 0 grados. Los lobulos laterales se encuentran por debajo de -25 dB.

En la figura 5.4.a se observa el corte azimutal del patrón de radiación a 400 MHz, donde se aprecia un lóbulo principal predominante de 7.5 grados de HPBW y todos los demás lóbulos laterales bajo -15 dB.



Con respecto al corte de elevación, de la figura 5.4.b, se observa un lóbulo principal de 7.5 grados de HPBW y una discontinuidad en el lóbulo principal a 0 grados. A diferencia de la figura 5.4.a los lóbulos laterales están dominados por ruido, sin embargo, sigue por debajo de los -15 dB

5.3. Sensibilidad

La radio definida por software, entrega una escala relativa de potencia o dBFS, por lo que se calibró la escala de potencia con la ayuda de un generador de señales.

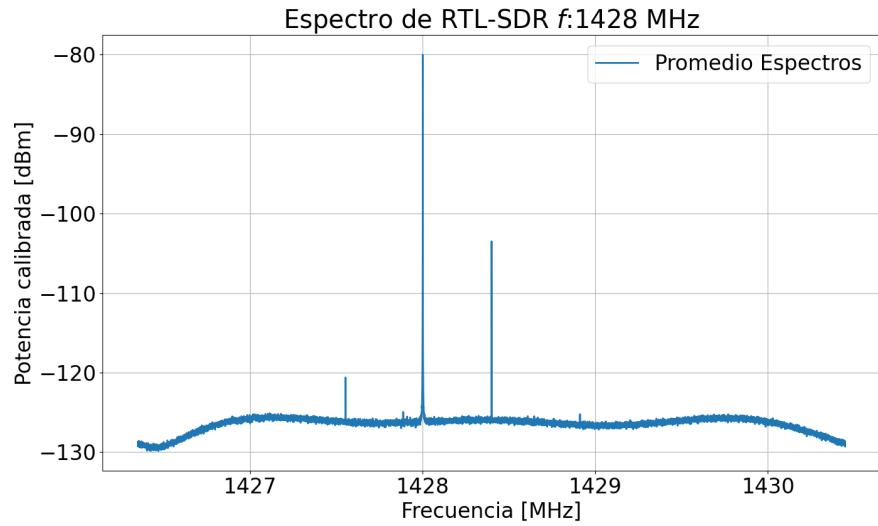


Figura 5.5: Espectro obtenido por la RTL-SDR a 1428 GHz calibrado a potencia

Como se puede apreciar en la figura 5.5, para la frecuencia específica de 1428 MHz, se calibró la escala para obtener los mismos -80 dBm que fueron inyectados, siendo la corrección obtenida de -40.7 dB.

Se repitió la medición de potencia en las demás frecuencias de interés, obteniendo los espectros de la figura ?? y las siguientes correcciones de potencia para cada caso de la tabla 5.1.

Tabla 5.1: Corrección de potencia para las frecuencias de interés

Frecuencia (MHz)	Corrección (dB)	Pérdidas Ohmnicas (dB)
300	-73.2	4.45
400	-70.63	5.2
500	-68.65	5.9
1000	-49.43	8.45
1500	-39.42	10.5
1700	-36.81	11.5

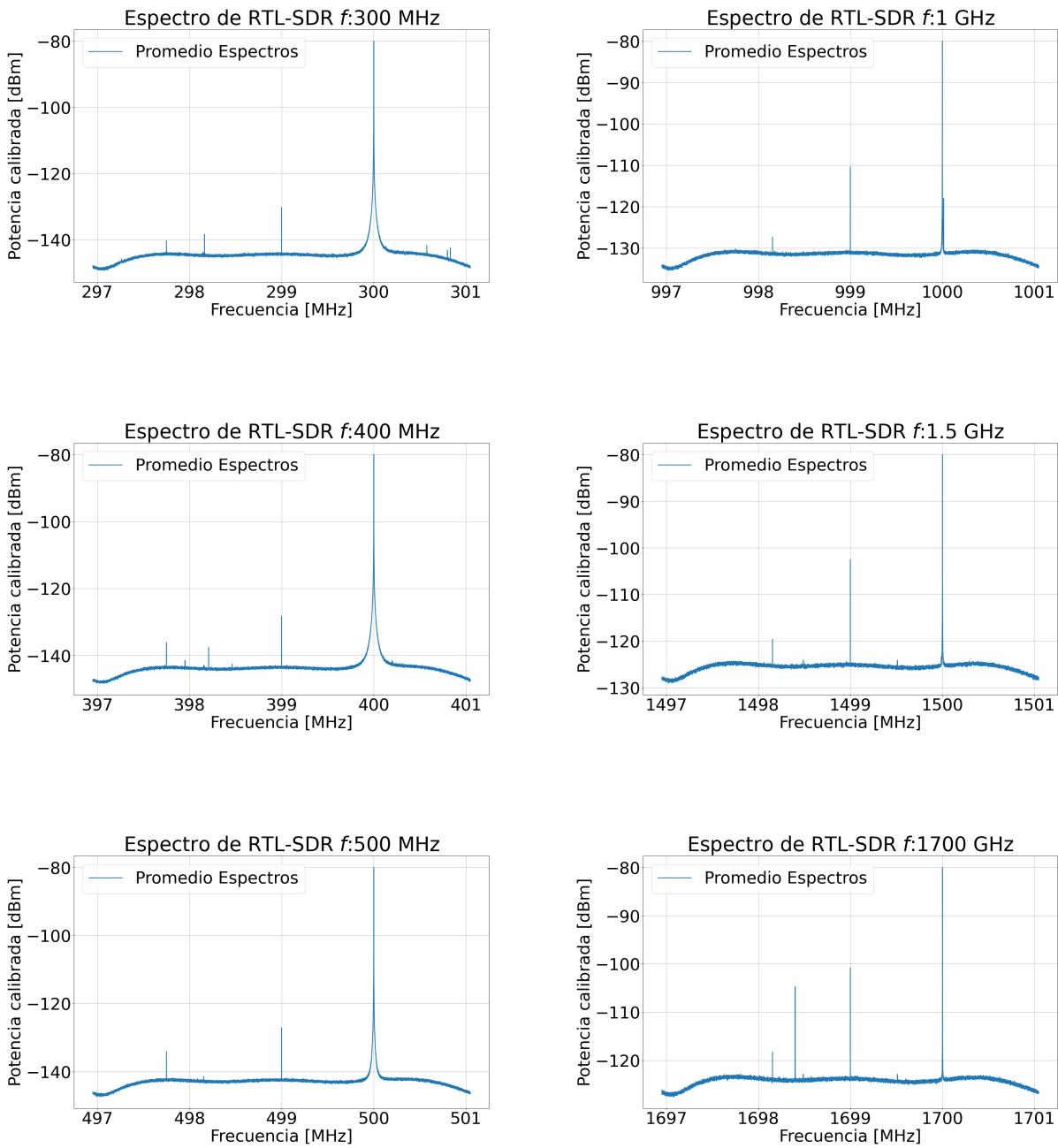


Figura 5.6: Tono de -80 dBm a las frecuencias de interés

5.4. Ganancia y Directividad

Al considerar una apertura de 3 metros de diámetro, se calculó la directividad a partir de definición teórica para la banda de 1428 MHz.

$$D = \frac{4\pi A}{\lambda^2} = 2033.7 \quad (5.1)$$

También se calculó la directividad a partir de los haces de media potencia obtenidos en la sección 5.2, utilizando la aproximación de apertura circular uniforme para un reflector

parabólico.

$$D = \frac{38,933}{HPBW_E \cdot HPBW_H} = 2057.7 \quad (5.2)$$

Lo que se condice con el valor teórico con un error aproximado de un 1%.

Luego utilizando las mediciones de potencia en la banda de 1428 MHz, una vez calibradas con la escala obtenida con la RTL-SDR en la figura 5.5, se obtuvo una ganancia del sistema a partir de la ecuación de Friis con la estrella artificial.

La potencia inyectada en la antena de 3 dBi de la copa de agua fue de 2.23 dBm, el cable de 20 metros de longitud y el cable de 2 metros tiene una atenuación de 20.4 dB y 2.2 dB respectivamente a la frecuencia de 1428 MHz, las pérdidas de espacio libre son de 81.01 dB y la potencia medida en el receptor fue -67.22 dBm.

$$P_{rx}(dBm) = P_{tx}(dBm) + G_{tx}(dB) + G_{rx}(dB) - 20\log R(km) - 20\log f(MHz) - L_\Omega(dB) \quad (5.3)$$

$$G_{rx} = -67.22 - 2.23 - 3 + 81.01 + 20.4 + 2.2 = 31.16(dB) \quad (5.4)$$

Con lo que se obtiene una ganancia de 31.16 dB para la banda de 1428 MHz. Por consecuencia se puede determinar la eficiencia de apertura considerando la directividad obtenida a partir del patrón de radiación de $D = 2057.7$.

$$\varepsilon_A = \frac{G}{D} = \frac{1304.1}{2057.7} = 0.634 \quad (5.5)$$

$$\varepsilon_A = 0.634 \quad (5.6)$$

Este valor de eficiencia de apertura en comparación con la eficiencia de apertura declarada por el fabricante es un poco menor, siendo la del fabricante de 0.65 para el rango de frecuencias entre 1.2 a 4 GHz.

5.5. Error de apuntamiento

El máximo de potencia recibida se obtuvo al comandar una posición de 7 grados de elevación con 171 grados de azimuth. La posición determinada de la fuente con respecto a la ubicación del telescopio es 4.6 grados de elevación y 6 grados de azimuth.

La diferencia entre la posición de la fuente y la posición de la antena es de 2.4 grados en elevación y 3 grados en azimuth. Así el error de apuntamiento es de +2.4 grados y +3 grados de elevación y azimuth respectivamente.

5.6. Primera luz

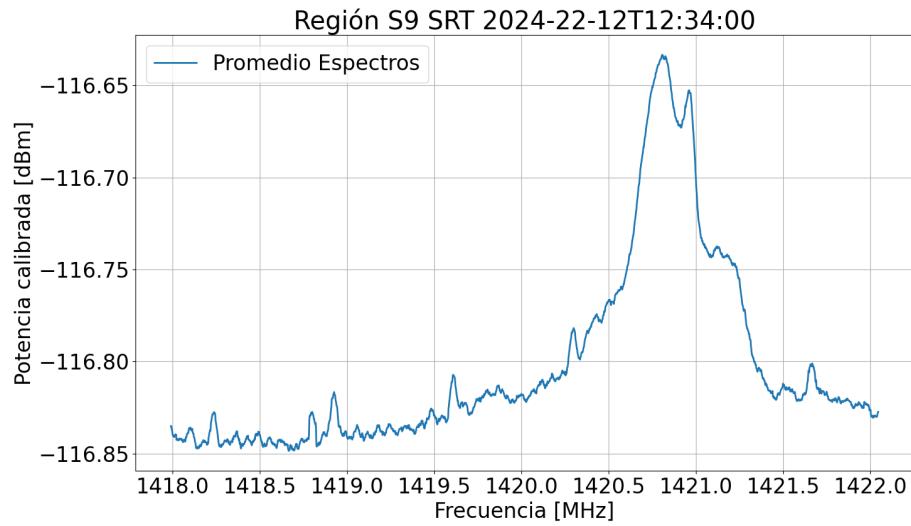


Figura 5.7: Espectro obtenido por la RTL-SDR a 1420 MHz calibrado a potencia

En el espectro de la figura 5.7 se observa la curva de H1 obtenida en la región estandar S9. Se aprecia un máximo de potencia recibida con 0.2 dB sobre el piso de ruido del receptor centrado en 1420.7 MHz. También se pueden distinguir picos de interferencia de radiofrecuencia en 1418.3 MHz, 1419 MHz, 1419.6 MHz y 1421.6 MHz.

Capítulo 6

Conclusiones

El trabajo de puesta en servicio del telescopio CPT logró cumplir con los objetivos propuestos, destacando la capacidad de observar la línea espectral de hidrógeno neutro, validando su propósito como instrumento de radioastronomía. Las etapas de caracterización permitieron demostrar un rendimiento adecuado en términos de sensibilidad, patrón de radiación y ganancia para un telescopio de estas características. Este éxito da inicio a la vida útil como un nuevo instrumento científico listo para futuras observaciones.

Se comisionó un radiotelescopio con tecnologías accesibles y de bajo costo, como las radios definidas por software (SDR). Se pudo desarrollar un sistema de 16348 canales espectrales a una frecuencia de muestreo de 2.048 MS/s obteniendo parámetros operacionales que se condicen con la teoría para estas condiciones, ganancia de 31.5 dBi para 1 GHz, un piso de ruido de 135 dBm sin utilizar criogenia.

Con un nuevo radiotelescopio en servicio, se espera poder representar una contribución significativa a las iniciativas científicas y educativas de nuestra comunidad científica y universitaria, ofreciendo un instrumento versátil, para la investigación y formación de estudiantes. Además, su diseño adaptable permite que se pueda operar en nuevas bandas de interés y colaborar con otros proyectos con diferentes propósitos científicos.

Finalmente, el telescopio CPT se convierte en un nuevo recurso clave para nuevas colaboraciones internacionales, destacando el proyecto CHARTS, que busca estudiar las ráfagas rápidas de radio (FRB) y otros fenómenos astrofísicos. En este contexto, se recomienda continuar con la optimización del receptor y su alimentador, para ampliar su rango de frecuencias de operación y fortalecer la infraestructura digital para adquirir mejores observaciones y estudios más complejos.

6.1. Trabajos Futuros

Para los trabajos futuros se recomienda la integración de un receptor a base de FPGA, como una RFSoC, para mejorar la capacidad de procesamiento de señales y la adquisición de datos. Esto permitirá la implementación de técnicas de interferometría y la detección de señales de radio más débiles. También se recomienda la integración de un sistema de control centralizado pensado en las capacidades de observación remota.

Se debe continuar con el desarrollo de un mejor alimentador, con técnicas de diseño de antenas más avanzadas, para mejorar el desempeño de radiofrecuencia y la disminución de los tiempos de mantenimiento para cambiar de banda de observación de interés.

Finalmente, se recomienda la integración de soluciones para mejorar la robustez del sistema y la capacidad de operación en condiciones climáticas adversas, como la instalación de un sistema de enfriamiento activo para la cadena de recepción y métodos de calibración automatizados.

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](https://doi.org/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] RF Hamdesign, “3 meter parabolic dish kit”, 2024, <https://www.rfhamdesign.com/products/parabolicdishkit/3meterdishkit/index.php>.
- [9] Analog Devices, “Noise figure measurement methods and formulas – maxim integrated”, 2024, <https://www.analog.com/en/resources/technical-articles/noise-figure-measurement-methods-and-formulas--maxim-integrated.html>.
- [10] Gallardo, D., “Diseño y medición de un arreglo de antenas para la detección de frbs galácticos”, octubre 2023. Reporte EL7850.
- [11] 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/cheap-and-easy-hydrogen-line-radio-astronomy-with-a-rtl-sdr-wifi-parabolic-grid-dish-lna-and-sdrsharp/>. Online.
- [12] Ryeng, E., “Replacing and automating the wordpress cron system”, 2025, <https://ryeng.name/blog/3>. Accessed: 2025-01-02.

Apéndice

cpt_tracking_software.py

```
1 import time
2 import threading
3 from astropy.coordinates import EarthLocation, AltAz, SkyCoord
4 from astropy.time import Time
5 import spid
6 import socket
7 from astropy import units as u
8
9 # Define your telescope's location
10 latitude = -33.395720 # Replace with your latitude in degrees
11 longitude = -70.536856 # Replace with your longitude in degrees
12 elevation = 868 # Replace with your elevation in meters
13
14 # Telescope limits (adjust based on your telescope's safety and design)
15 ALT_MIN = 20 # Minimum Altitude in degrees (avoid negative or below horizon)
16 ALT_MAX = 150 # Maximum Altitude in degrees
17 AZ_MIN = 0 # Minimum Azimuth in degrees
18 AZ_MAX = 261 # Maximum Azimuth in degrees
19
20 # Global variables for tracking and target
21 tracking = False
22 current_target = None
23 stop_threads = False
24
25 def send_angle(alt, az, host='10.17.89.223', port = 23):
26     with socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM) as client_socket:
27         client_socket.connect((host, port))
28         message = spid.encode_command(spid.build_command(round(float(az),1), round(
29             float(alt))))
30         client_socket.sendall(message)
31
32 def get_altz_coords(ra, dec):
33     radec = SkyCoord(ra=ra*u.hour, dec=dec*u.deg, frame='icrs')
34     # Calan GEOGRAPHIC_COORD
35     calan_obs = EarthLocation(lat=-33.3961*u.deg, lon=-70.537*u.deg, height=867*u.m)
36     now = Time.now()
37     altaz_frame = AltAz(obstime=now, location=calan_obs)
38     altaz = radec.transform_to(altaz_frame)
```

```

39     alt = altaz.alt.deg
40     az = altaz.az.deg
41
42     if az>200:
43         az = 360 -az
44         alt = 180 -alt
45     return alt, az
46
47
48 def is_within_limits(alt, az):
49     """Check if the Alt/Az coordinates are within the telescope's limits."""
50     return ALT_MIN <= alt <= ALT_MAX and AZ_MIN <= az <= AZ_MAX
51
52
53 def track_target():
54     """Background thread function to update tracking and send data via socket."""
55     global stop_threads
56
57     while not stop_threads:
58         if tracking and current_target:
59             ra, dec = current_target["ra"], current_target["dec"]
60             alt, az = get_altz_coords(ra, dec)
61
62             if is_within_limits(alt, az):
63                 print(f"Tracking {current_target['name']}: Altitude = {alt:.2f}°, Azimuth = {az:.2f}°")
64                 data = f"{current_target['name']}: Altitude = {alt:.2f}, Azimuth = {az:.2f}\n"
65             try:
66                 send_angle(alt, az)
67             except:
68                 print("The controller is not responding")
69             else:
70                 print(f"{current_target['name']} is outside the telescope limits: Alt = {alt:.2f}°, Az = {az:.2f}°")
71             time.sleep(5) # Update every 5 seconds
72
73
74
75 def main():
76     global tracking, current_target, stop_threads
77
78     print("Welcome to the telescope tracking program!")
79     print("Commands: follow, stop, change, exit")
80
81     # Start the tracking thread
82     tracking_thread = threading.Thread(target=track_target, daemon=True)
83     tracking_thread.start()
84
85     while True:
86         command = input("\nEnter command (follow, stop, change, exit): ").strip().lower()
87

```

```

88     if command == "follow":
89         if current_target:
90             tracking = True
91             print(f"Started following {current_target['name']}...")
92         else:
93             print("No target selected. Use 'change' to select a target.")
94
95     elif command == "stop":
96         tracking = False
97         print("Tracking stopped.")
98
99     elif command == "change":
100        name = input("Enter the name of the object: ").strip()
101        ra = float(input("Enter the Right Ascension (RA) in degrees: "))
102        dec = float(input("Enter the Declination (Dec) in degrees: "))
103
104        current_target = {"name": name, "ra": ra, "dec": dec}
105        print(f"Target changed to {name} (RA: {ra}, Dec: {dec}).")
106
107    elif command == "exit":
108        print("Exiting the program. Goodbye!")
109        stop_threads = True
110        tracking_thread.join()
111        socket_thread.join()
112        break
113
114    else:
115        print("Invalid command. Please try again.")
116
117
118 if __name__ == "__main__":
119     main()

```

spid.py

```

1  # Library to process all bytes formating for the SPID MD-1 Rot2Prog protocol
2
3  deg_res = 2 # 01 - 1, 02 - 0.5, 04 - 0.25, byte - degrees per pulse
4  stop_str = "570000000000000000000000F20"
5  status_str = "5700000000000000000000000001F20"
6  command_str = "5730303030PH30303030PV2F20"
7  restart_str = "57EFBEADDE000000000000EE20"
8
9  def angle_to_pulse(angle):
10     i = str(int(deg_res * (360 + angle))) # create string of pulses
11     if len(i) < 4: # Add the "0" for complet the byte string
12         i = "0" + i
13     return i
14

```

```

15 def build_command(az, el):
16     command = list(command_str)
17     az_pulse = angle_to_pulse(az)
18     el_pulse = angle_to_pulse(el)
19
20     command[3] = az_pulse[0]
21     command[5] = az_pulse[1]
22     command[7] = az_pulse[2]
23     command[9] = az_pulse[3]
24
25     command[10] = "0"
26     command[11] = str(deg_res)
27
28     command[13] = el_pulse[0]
29     command[15] = el_pulse[1]
30     command[17] = el_pulse[2]
31     command[19] = el_pulse[3]
32
33     command[20] = "0"
34     command[21] = str(deg_res)
35
36     return "".join(command)
37
38 def encode_command(msg):
39     return bytes.fromhex(msg)
40
41 def decode_command(msg):
42     response_string = msg.hex()
43     H1 = int(response_string[3:4], 16)
44     H2 = int(response_string[5:6], 16)
45     H3 = int(response_string[7:8], 16)
46     H4 = int(response_string[9:10], 16)
47     V1 = int(response_string[13:14], 16)
48     V2 = int(response_string[15:16], 16)
49     V3 = int(response_string[17:18], 16)
50     V4 = int(response_string[19:20], 16)
51
52     # Calculate angles for Az/EI
53     az = round((H1 * 100) + (H2 * 10) + H3 + (H4 / 10) - 360, 1)
54     el = round((V1 * 100) + (V2 * 10) + V3 + (V4 / 10) - 360, 1)
55
56     return (az, el)

```

control.py

```

1 import spid
2 import socket
3 import numpy as np
4 import threading

```

```

5 import sys
6 import time
7
8 movement_monitor = False
9 stop_threads = False
10 position = 0,0
11 stop_position = 0,0
12
13 # Function to handle receiving messages from the server
14 def receive_messages(sock):
15     global stop_threads
16     global position
17     global stop_position
18
19     sock.settimeout(1.0)
20     while not stop_threads:
21         if stop_threads:
22             break
23         try:
24             message = sock.recv(1024)
25             if message:
26                 position = spid.decode_command(message)
27                 print(f"Current position -> EL: {position[1]} AZ: {position[0]}")
28
29             else:
30                 print("Connection closed by the server.")
31                 stop_threads = True
32
33         except socket.timeout:
34             continue
35
36         except OSError:
37             break
38
39         except ConnectionAbortedError:
40             print("Connection was closed.")
41             break
42         except Exception as e:
43             print(f"Error: {str(e)}")
44             break
45
46 # Function to handle sending messages to the server
47 def send_messages(sock):
48     global stop_threads
49     global position
50     global stop_position
51     global movement_monitor
52
53     while not stop_threads:
54         message = input("").split(" ")
55
56         if movement_monitor:

```

```

57     msg = spid.encode_command(spid.status_str)
58     if stop_position == position:
59         movement_monitor = False
60
61     if message[0] == "stop":
62         msg = spid.encode_command(spid.stop_str)
63         print("Stoping Telescope Movement")
64
65     if message[0] == "status":
66         msg = spid.encode_command(spid.status_str)
67         print(f"Actual Position: ")
68
69     if message[0] == "park":
70         msg = spid.encode_command(spid.build_command(0,90))
71         print("Moving to park position")
72
73     if message[0] == "service":
74         msg = spid.encode_command(spid.build_command(0,0))
75         print("Moving to service position")
76
77     if message[0] == "restart":
78         msg = spid.encode_command(spid.restart_str)
79
80     if message[0] == "move":
81         if len(message) < 2:
82             print("The command has missing arguments: move [move type] [position] ... ")
83         elif message[1] == "elaz":
84             if len(message) < 4:
85                 print("Elevation and Azimuth movement needs the 2 position arguments")
86             else:
87                 msg = spid.encode_command(spid.build_command(str_to_f(message[3]),
88 → str_to_f(message[2])))
89                 stop_pos = message[2], message[3]
90                 print(f"Moving to El - Az {message[2]} - {message[3]}")
91                 movement_monitor = True
92
93             elif message[1] == "el":
94                 if len(message) < 3:
95                     print("Elevation movement missing argument")
96                 else:
97                     msg = spid.encode_command(spid.build_command(str_to_f(position[0]),
98 → str_to_f(message[2])))
99                     print(f"Moving to El {message[2]}")
100            elif message[1] == "az":
101                if len(message) < 3:
102                    print("Azimuth movement missing argument")
103                else:
104                    msg = spid.encode_command(spid.build_command(str_to_f(message[2]),
105 → str_to_f(position[1])))
106                    print(f"Moving to Az {message[2]}")
107
108        if message[0].lower() == 'exit':

```

```

106     print("Closing connection...")
107     stop_threads = True
108     sock.close()
109     break
110
111     try:
112         sock.sendall(msg)
113     except Exception as e:
114         print(f"Error: {str(e)}")
115         stop_threads = True
116         break
117     sys.exit()
118
119 def str_to_f(x):
120     return round(float(x),1)
121
122 def follow_ra_dec(ra,dec):
123     pass
124
125
126 def main():
127     global stop_threads
128     global position
129     global stop_position
130
131     # Define server address and port
132     host = "10.17.89.223" # or '127.0.0.1' or server IP address
133     port = 23      # Ensure this port matches the server's port
134
135     # Create a socket object
136     sock = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM)
137
138     try:
139         # Connect to the server
140         sock.connect((host, port))
141         print(f"Connected to server {host}:{port}")
142
143         # Read the actual position of the antenna
144         sock.sendall(spid.encode_command(spid.status_str))
145         time.sleep(0.01)
146         angles = spid.decode_command(sock.recv(1024))
147         position = angles
148         #angles = position
149         print(f"Actual Position: Elevation: {position[1]} - Azimuth: {position[0]}")
150
151     except Exception as e:
152         print(f"Connection error: {str(e)}")
153         return
154
155     # Start the receiving thread
156     receive_thread = threading.Thread(target=receive_messages, args=(sock,))
157     receive_thread.start()

```

```

158
159     # Start the sending thread (this is the main thread)
160     send_messages(sock)
161
162     # Wait for the receiving thread to finish (if connection closed)
163     receive_thread.join()
164
165     sys.exit()
166
167 if __name__ == "__main__":
168     main()

```

astrortl.py

```

1 import socket
2 import time
3 import numpy as np
4 import struct
5 import time
6
7 def send_command(socket, command, value):
8     socket.send(struct.pack('>BI', command, int(value)))
9
10 def set_up_rtl(socket, central_freq, sample_rate= 2.048e6, gain_mode=0, gain_index
11   ↪ =29, freq_correction = 0):
12     #Set up central freq
13     send_command(socket, 0x01, central_freq)
14     print(f"Central freq set to: {central_freq}")
15
16     #Set sample rate
17     send_command(socket, 0x02, sample_rate)
18     print(f"Sample Rate set to: {sample_rate}")
19
20     #Set gain mode
21     send_command(socket, 0x03, gain_mode)
22     print(f"Gain mode set to: {gain_mode}")
23
24     #Set gain by index
25     send_command(socket, 0x0d, gain_index)
26     print(f"Gain index set to: {gain_index}")
27
28     #Set freq correction
29     send_command(socket, 0x05, freq_correction)
30     print(f"Freq correction set to: {freq_correction}")
31
32 def connect_to_rtl(host="127.0.0.1", port=1234):
33     sdr_socket = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM)
34     sdr_socket.connect((host, port))
35     return sdr_socket

```

```

35
36     def receive_data(socket, samples=4096):
37         buffer_size = samples
38         socket.recv(2048)
39         raw_data = b''
40
41         while len(raw_data) < buffer_size:
42             chunk = socket.recv(buffer_size - len(raw_data))
43             if not chunk:
44                 raise RuntimeError("Socket connection closed while receiving data.")
45             raw_data += chunk
46             #data = np.ctypeslib.as_array(raw_data)
47             #iq = raw_data.astype(np.float64).view(np.complex128)
48             #iq /= 127.5
49             #iq -= (1 + ij)
50
51             iq = [complex(i/(255/2) - 1, q/(255/2) - 1) for i, q in zip(raw_data[::2], raw_data
52             ↪ [1::2])]
53
54             return iq
55
56     def compute_fft(iq_samples, sample_rate):
57         fft_size = len(iq_samples)
58         spectrum = np.fft.fftshift(np.fft.fft(iq_samples, fft_size))
59         spectrum_power = 20 * np.log10(np.abs(spectrum) + 1e-12) # Convert to dB with
60         ↪ numerical stability
61         freqs = np.fft.fftshift(np.fft.freq(fft_size, d=1/sample_rate))
62         return freqs, spectrum_power

```

cpt rtl adquisition.py

```

1 import astrortl as rtl
2 import numpy as np
3 import matplotlib.pyplot as plt
4 from collections import deque
5 import threading
6 import time
7
8 fft_size = 4096
9 samples = 0
10 sdr_socket = rtl.connect_to_rtl(host="10.17.89.224", port=1234)
11 rtl.set_up_rtl(sdr_socket, 1420e6)
12 file = 0
13
14 buffer = []
15
16 def data_acquisition(socket, buffer, fft_size):
17     freqs, fft = rtl.compute_fft(rtl.receive_data(socket, fft_size), fft_size)
18     fft = fft - 80

```

```

19     buffer = np.append(buffer, fft)
20         #time.sleep(0.1) # Simulate a 10 Hz sampling rate
21
22 while True:
23     try:
24         freqs, fft = rtl.compute_fft(rtl.receive_data(sdr_socket, fft_size), fft_size)
25         fft = fft - 80
26         buffer.append(fft)
27         if samples == 10000-1:
28             np.save(f"spectras/milky_way_{file}.npy", np.array(buffer))
29             buffer = []
30             print(f"Saving buffer {file}")
31             file = file + 1
32
33         samples = 0
34     else:
35         samples = samples + 1
36 except:
37     sdr_socket.close()

```

spectra_avg.py

```

1 import numpy as np
2 import os
3
4 avg_spectra = []
5 file = 1
6
7 while True:
8     files = os.listdir('spectras')
9     files = [s for s in files if ".npy" in s]
10    try:
11        if len(files)>4:
12            current = f'spectras/{min(files)}'
13            data = np.load(current)
14            mean = np.mean(data, axis=0)
15            avg_spectra.append(list(mean))
16            os.remove(current)
17            print(len(avg_spectra))
18    except: pass
19
20    if len(avg_spectra) == 100:
21        np.save(f"spectras/sun_avg_{file}.npy", np.array(avg_spectra))
22        avg_spectra = []
23        print(f"Saving avg buffer {file}")
24        file = file + 1
25
26    samples = 0

```

```

28     if len(os.listdir('spectras'))>10:
29         print('Too many files')
30         break

```

rp rtl spectrum.py

```

1 import socket
2 import time
3 import numpy as np
4 import struct
5 import matplotlib.pyplot as plt
6 import time
7 import spid
8 import decimal
9 import csv
10 import pandas as pd
11 import astrortl
12
13 def angle_azimuth_conv(az):
14     return 261 - (90 - az)
15
16 def angle_elevation_conv(az):
17     return (1-2*(abs(az)*np.pi/180)/np.pi)*7
18
19 def angle_azimuth_conv_el(el):
20     if el < 0:
21         return 180 + 171
22
23     else:
24         return 171
25
26 def angle_elevation_conv_el(el):
27     if el < 0:
28
29         return 173 + el
30
31     else:
32         return el + 7
33
34
35 def send_angle(az, host='10.17.89.223', port = 23):
36     with socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM) as client_socket:
37         client_socket.connect((host, port))
38         message = spid.encode_command(spid.build_command(round(float(
39             ↪ angle_azimuth_conv(az)),1), round(float(angle_elevation_conv(az))))))
40         client_socket.sendall(message)
41
42 def send_angle_el(el, host='10.17.89.223', port = 23):
43     with socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM) as client_socket:

```

```
43     client_socket.connect((host, port))
44     message = spid.encode_command(spid.build_command(round(float(
45         ↳ angle_azimuth_conv_el(el)),1), round(float(angle_elevation_conv_el(el))))))
        client_socket.sendall(message)
```