# Modelado y Simulación de aterrizajes en AEP



### Datos a saber

#### Horario

• 6:00 a 00:00 (18 horas)

#### **Buffer**

- Distancia de seguridad: 4 minutos.
- Distancia en caso de reajuste: 5 minutos.
- Si <4' → baja la velocidad (-20 kt vs adelante).</li>
- Si <v\_min → holding a 200 kt → buscar hueco.</li>
- Reinserción: gap ≥10 minutos y >5 mn de la pista.

#### Velocidad según tramo

- 100 mn: 500–300 kt
- 100–50 mn: 300–250 kt
- 50–15 mn: 250–200 kt
- 15–5 mn: 200–150 kt
- 5-0 mn: 150-120 kt

#### Velocidad de reinserción

• 200 - 150 kt

1 milla náutica (mn) = 1.852 km. 1 nudo (kt) = 1.852 km/h.

### Presentación del problema y elecciones de modelado

Promedio de aterrizajes diarios en AEP:  $175 \rightarrow \sim 7$  por hora

Simulación generada como proceso de Poisson con tasa  $\lambda$ , y  $\Delta t = 1/60$ 

Velocidad modelada según rangos establecidos y restricciones de distancia entre aviones

Reposición en la cola de aviones respetando buffer de 5 minutos el avión delante y detrás

### **Objetivos**

Estimar métricas: delay promedio, proporción de desvíos a MVD, y congestión promedio

Analizar el cambio en las métricas frente a distintas tasas de arribo.

Analizar el cambio en las métricas frente a eventos inesperados (cierre de AEP, rebote de aviones).

Proponer cambios que mejoren las métricas de performance de AEP.

### Pseudocódigos

```
Algorithm 1 Simulación
1: function SIMULATE
       Set results \leftarrow \{ \}
       for i = 1 \rightarrow N JTERS do
           Set now \leftarrow 6:00 \text{ AM}
 4:
           Set t \leftarrow 0
 5:
           Set all_planes, incoming, repositioning \leftarrow [\ ], [\ ], [\ ]
 6:
           while t < SIMULATION_TIME do
 7:
               u \sim U[0, 1]
               if u < \lambda then
 9:
                  Create Plane p
10:
                  Agregar p a all_planes e incoming
11:
               end if
12:
               for Plane p in all_planes do
13:
                  if p.status no es landed ni diverted then
14:
15:
                      p.tick()
16:
                      p.update()
                  end if
17:
               end for
18:
               t \leftarrow t + 1 minuto
19:
           end while
20:
           Actualizar results
       end for
22:
       return results
24: end function
```

### Pseudocódigos

#### Algorithm 2 Plane.tick()

```
1: function TICK(now, airport_open)
       Avanzar posición según velocidad y dirección
      if posición < 0 then
3:
          if AEP cerrado then
4:
             Desviar el avión (diverted)
5:
          else if Interrupción de aterrizaje then
6:
             Entrar en cola de reposicionamiento (bounced)
          else
             Aterrizaje satisfactorio (landed)
9:
          end if
10:
          Actualizar historial del avión return
11:
      end if
12:
      if Moviéndose hacia AEP then
13:
          Actualizar rango de velocidad
14:
      end if
15:
       Actualizar estado (on-time / delayed)
16:
       Actualizar historial del avión
18: end function
```

#### Algorithm 3 Plane.update()

```
1: function UPDATE(incoming, repositioning, idx)
      if status = diverted then
         return action: divert
 3:
 4.
      else if status = bounced then
         Cambiar a repositioning, return
 5:
      else if landed then
         return action: none
      end if
      if avión reposicionándose then
                                                     ▷ Alejándose de AEP
         if posición > 100 mn then return action. divert
10:
         end if
11:
         Buscar hueco en incoming
12:
         if no hay hueco then
13:
             Mantener en reposición (posible desvío)
14:
         else
15:
             Reintegrar avión en incoming
16:
         end if
17:
      else
                                                  18:
         Calcular buffer con el siguiente avión
19:
         if buffer < MIN_THRESHOLD then
20:
             Reducir velocidad
21:
             if nueva velocidad < mínima then
22:
                Pasar a reposición
23:
             end if
24:
         else
25:
             Mantener velocidad máxima permitida
26:
         end if
27:
      end if
28:
      return action v status actual
30: end function
```

### Probabilidad de +5 aviones en una hora\*

#### Parámetros de la simulación:

- Número de simulaciones: 20,000
- Lambda (λ): 1/60 ≈ 0.016
- Parámetros default respecto a velocidades, buffers, rangos de distancia, etc.

#### Estimación mediante simulación de Monte Carlo:

p = Probabilidad de que lleguen 5 o más aviones en 1 hora

 $S_{i,j} = \text{Cantidad}$  de aviones que llegan en la j-ésima hora de la i-ésima simulación

$$\hat{p} = \frac{1}{20,000} \sum_{i=1}^{20,000} \sum_{j=1}^{18} \mathbb{1}_{\{S_{i,j} \ge 5\}}$$

### Probabilidad de +5 aviones en una hora (Ejercicio 3)

#### Resultados:

• Pestimado: 0.00326

Error de estimación: 0.000187

#### Resultado analítico

$$X = \begin{cases} 1 & \text{si arribó un avión en un minuto} \\ 0 & \text{si no} \end{cases}$$

$$X \sim \operatorname{Be}\left(\frac{1}{60}\right)$$

S = "cantidad de aviones que llegan en una hora"

$$S = \sum_{i=1}^{60} X_i \sim \text{Bin}(60, \frac{1}{60})$$

$$P(S \ge 5) = 1 - P(S < 5) = 0.003283$$

### Experimentación\*

#### Parámetros generales para los experimentos 1, 2, y 3:

- Número de simulaciones: 20,000
- Lambdas (λ): [0.02, 0.1, 0.2, 0.5, 1]
- Parámetros default respecto a velocidades, buffers, rangos de distancia, etc.

#### Parámetros extra para el experimento 2:

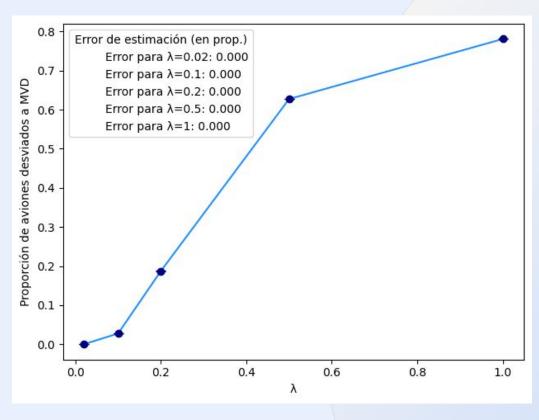
Probabilidad de rebote: 1/10 ≈ 0.1

#### Parámetros extra para el experimento 3:

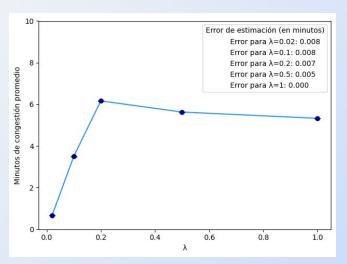
• Horario de cierre: Minuto sampleado al azar de los 1080 minutos de la simulación

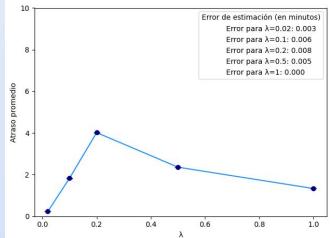
<sup>\* (</sup>Ejercicios 4, 5 y 6)

### Experimento 1\*

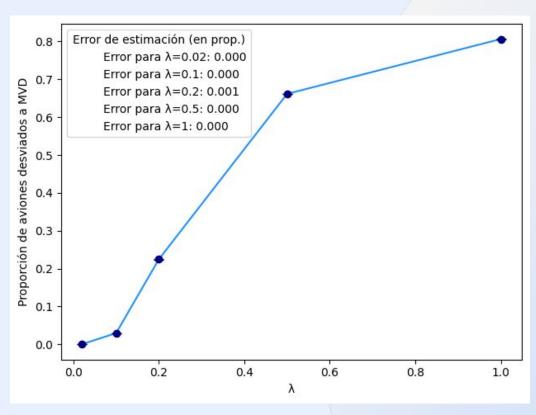


\*(Ejercicio 4: Simulación del sistema de arribos variando λ)

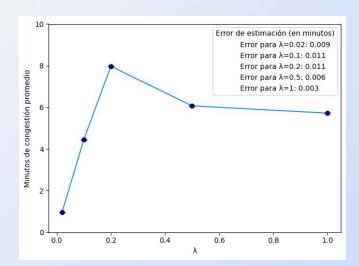


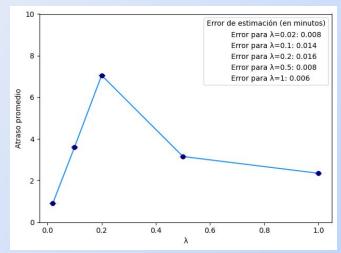


### Experimento 2\*

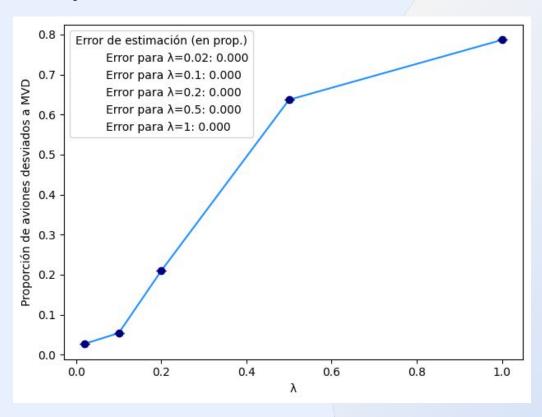


\*(Ejercicio 5: El avión interrumpe su aterrizaje con p = 1/10)

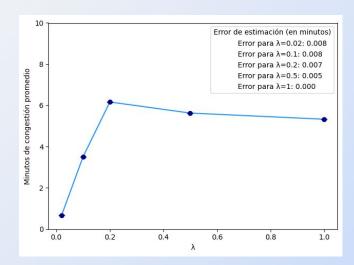


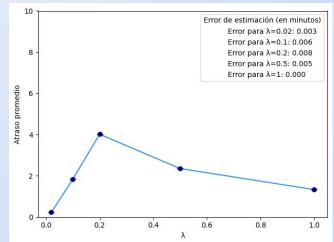


### Experimento 3\*



\*(Ejercicio 6: Tormenta sorpresiva cierra AEP por 30min)





### Cambios en las políticas\*

Baseline: Modelo con los parámetros por defecto establecidos por el enunciado

Modelo A: Disminución en los buffers de separación de 4 a 3 y de 5 a 4 minutos

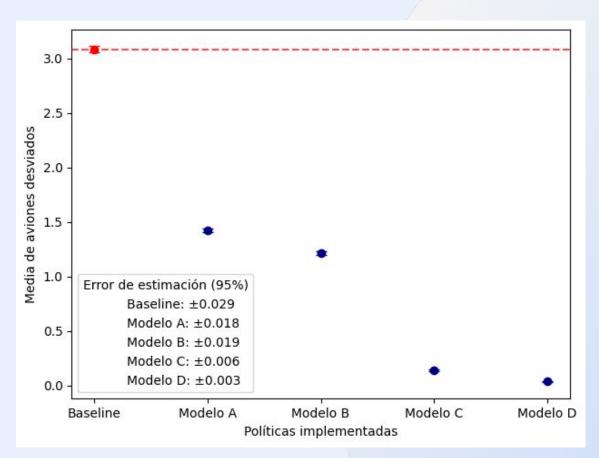
Modelo B: Disminución de la velocidad de ajuste de 20 nudos a 10 nudos

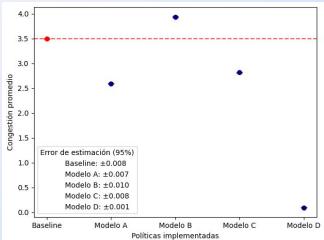
Modelo C: Combinación de políticas del modelo A y modelo B

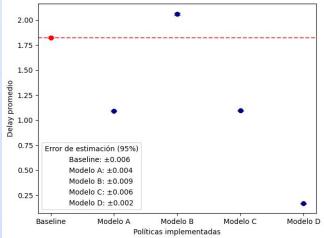
Modelo D: Cambio en la forma de medir los buffers de separación según normas de la ICAO

\*(Ejercicio 7 y Bonus)

### Resultados







## Conclusiones.