



# **Desarrollo de una aplicación web para procesamiento de datos satelitales, que permite procesar datos mediante la técnica denominada “procesamiento por punto preciso”.**

**Wilmar Fernando Pineda Rojas**

Universidad Distrital Francisco José de Caldas  
Ingeniería Catastral y Geodesia  
Bogotá, Colombia  
Año 2014



# **Desarrollo de una aplicación web para procesamiento de datos satelitales, que permite procesar datos mediante la técnica denominada “procesamiento por punto preciso”.**

**Wilmlar Fernando Pineda Rojas**

Anteproyecto para trabajo de grado presentado como requisito parcial para optar al título de:  
**Ingeniero Catastral y Geodesta**

Director(a):  
Ph.D., Ruben Javier Medina Daza

Grupo de Investigación:  
Grupo GNU/Linux de La Universidad Distrital - Semillero En Tecnología Libre

Universidad Distrital Francisco José de Caldas  
Ingeniería Catastral y Geodesia  
Bogotá, Colombia  
Año 2014



# Contenido

<b>1. Formulación del problema</b>	<b>1</b>
<b>2. Objetivos</b>	<b>2</b>
2.1. Objetivo General . . . . .	2
2.2. Objetivos específicos . . . . .	2
<b>3. Contexto Teórico</b>	<b>4</b>
3.1. Sistema GPS (Global Positioning System) . . . . .	4
3.2. GLONASS (Global'naya Navigatsionnaya Sputnikovaya Sistema) . . . . .	5
3.3. GNSS (Global Navigation Satellite System) . . . . .	6
3.4. Datos RINEX y Efemérides Precisas SP-3 . . . . .	7
3.5. PPP (Procesamiento por Punto Preciso) . . . . .	8
3.6. GPSTK (GPS ToolKit) . . . . .	9
3.7. Ruby on Rails . . . . .	10
3.8. Bootstrap . . . . .	11
3.9. Antecedentes . . . . .	11
<b>4. Diseño Metodológico</b>	<b>15</b>
4.1. Definición de Requerimientos y licencia de la Aplicación . . . . .	17
4.2. Elaboración de Arquitectura . . . . .	18
4.3. Definición de algoritmos y Desarrollo de la Aplicación . . . . .	19
4.4. Documentación de la Aplicación . . . . .	19
4.5. Pruebas y Validación . . . . .	19
4.6. Cronograma de Actividades . . . . .	19
<b>Bibliografía</b>	<b>20</b>

# Lista de Tablas

- 3-1. Comparación de los tipos de corrección utilizados por la técnica PPP y diferencial de posicionamiento. . . . . 9
- 4-1. Componentes mínimos del Documento de requerimientos definido por el estándar IEEE 830 [1] . . . . . 17

# Lista de Figuras

<b>2-1.</b>	Árbol de Problemas . . . . .	3
<b>2-2.</b>	Árbol de Objetivos . . . . .	3
<b>3-1.</b>	Inclinación Satélite . . . . .	6
<b>3-2.</b>	Aplicación de PPP del CSRS . . . . .	12
<b>3-3.</b>	Aplicación de PPP del IBGE . . . . .	13
<b>3-4.</b>	Aplicación de PPP del Dep Geodesy and Geomatics . . . . .	13
<b>3-5.</b>	Aplicación de PPP de la NASA . . . . .	14
<b>4-1.</b>	Metodología del Proyecto . . . . .	15





# 1 Formulación del problema

Para la realización del contenido de este capítulo se define primero el árbol de problemas, el cual se presenta en la Figura(2-1), dentro del cual se expone el problema general de manera resumida, para que posteriormente sea mas sencilla la explicación detallada tanto del mismo como de sus causas y subcausas las cuales serán expuestas en los párrafos que se presentan a continuación.

En vista de los desarrollos que se presentan hoy en día en el área de la geodesia satélital, es importante tener en cuenta que una actividad crucial para el desarrollo de los procesos que son ejecutados en esta rama de la geodesia están vinculados principalmente con el procesamiento posterior de los datos que son obtenidos por el sistema global de navegación por satélite. Motivo por el cual es imprescindible que en cada proceso de análisis realizado en el tema de la geodesia satélital se deba contar con datos post procesados o en su defecto que se tengan que procesar por medios propios para poder hacer un análisis.

Generalmente no se cuenta con un software que permita el procesamiento de este tipo de datos, entonces cabe la posibilidad de comprar un programa que permita este tipo de procesos a los distribuidores privados o en su defecto usar uno libre, pero siempre estará el impedimento generado porque este programa debe ser instalado primero en el ordenador que se desea hacer el procesamiento, donde caben dos posibilidades generalmente si es libre no se puede instalar de una forma intuitiva y fácil y de ser privativo sólo se podría instalar de forma legal en un computador en el cual se tenga acceso a la licencia.

La motivación que conlleva a la elección de este tema para el proyecto, es principalmente que se presenta en como una necesidad latente en el medio de la geodesia satélital el hecho de tener a la mano de forma ágil, gratuita y accesible un medio para poder realizar el procesamiento de datos de estaciones continuas, entonces se desea realizar el desarrollo de una solución a esta necesidad. La cual a grandes rasgos es una aplicación open source de tipo web que permita acceder a una herramienta de procesamiento de datos de GNSS (Global Navigation Satellite System), pero sin necesidad de tener que realizar una instalación en el equipo y desde cualquier lugar que se encuentra siempre y cuando tenga acceso a una conexión de internet.

## 2 Objetivos

Para este capítulo los objetivos han sido obtenidos partiendo de la definición del problema que se presenta en el árbol de problemas **2-1**, en el cual se define el Problema general, luego sus principales causas y para finalizar las subcausas. El árbol de problemas cumple la función de ser el punto de partida para la creación del árbol de objetivos **2-2**, que es finalmente el que proporciona tanto el objetivo general como los específicos para este capítulo y que posteriormente hará posible definir algunas de las actividades que estarán en el desarrollo de la metodología del proyecto.

### 2.1. Objetivo General

- Diseñar, desarrollar e implementar un software que permita un fácil acceso al procesamiento de datos satelitales del GNSS en formato RINEX.

### 2.2. Objetivos específicos

- Establecer las condiciones para una aplicación que no tenga costo alguno y de licencia libre, que permita procesamiento de datos GNSS en formato RINEX.
- Selección de un algoritmo apropiado para procesar datos satelitales, explicación teórica del mismo y búsqueda de coherencia del algoritmo con el desarrollo del software.
- Desarrollo de un software tipo web, para facilitar el acceso a los usuarios y que la capacidad de procesamiento no dependa de estos.

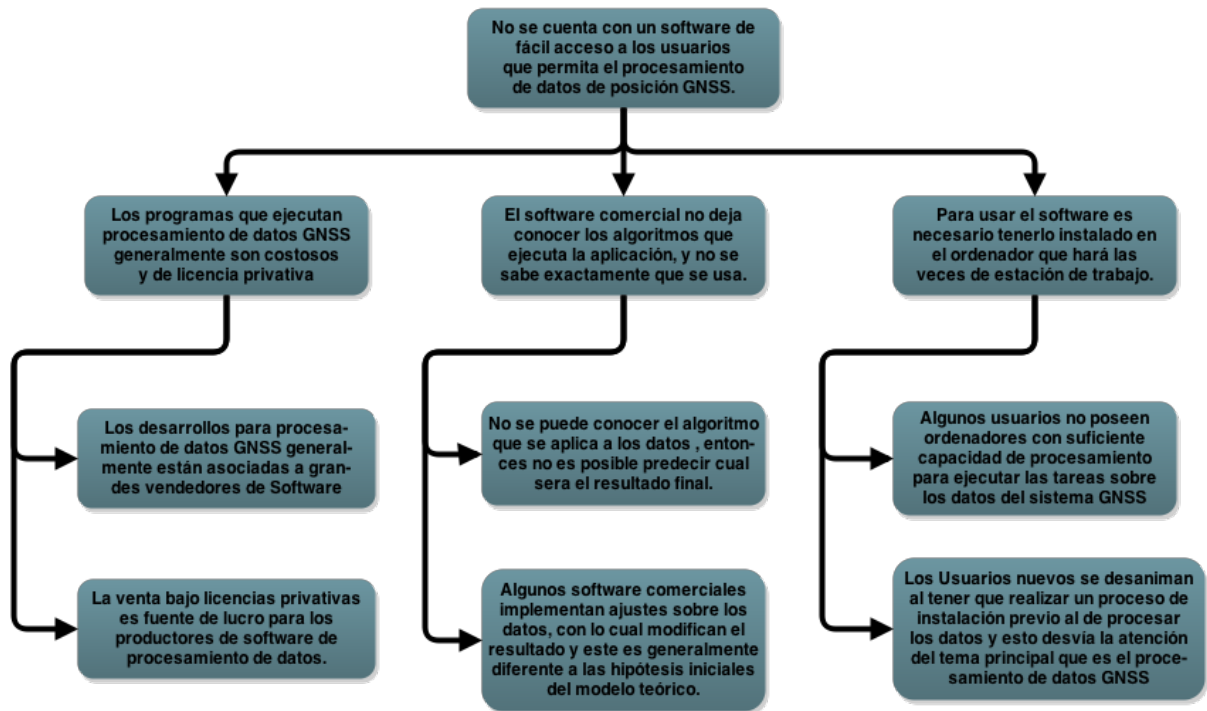


Figura 2-1: Gráfica del Árbol de Problemas

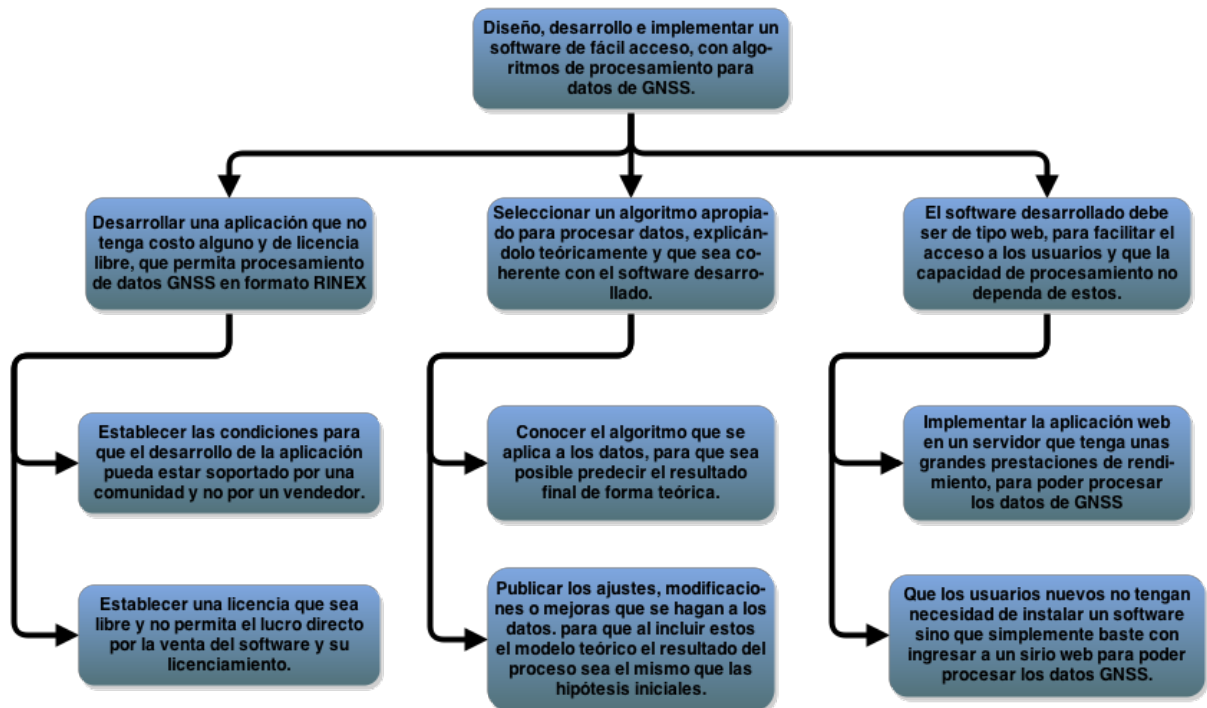


Figura 2-2: Gráfica del Árbol de Objetivos

## 3 Contexto Teórico

En este capítulo se realiza una somera exposición acerca de los temas principales y conceptos teóricos más relevantes relacionados con el desarrollo del trabajo, la explicación de algunos conceptos que resultan esenciales para que se pueda entender cómo se realiza la interacción de los elementos que componen al desarrollo que se desea realizar, siendo estos de dos áreas muy diferentes pero como pretende este trabajo demostrar complementarias.

Como primera medida se realiza la exposición los principales conceptos de geodesia satelital referentes al sistema global de navegación por satélite GNSS (Global Navigation Satellite System), posteriormente se presenta el proceso que se pretende analizar más a fondo con el procesamiento de datos como es la técnica de posicionamiento por punto preciso y para finalizar el capítulo una explicación de las herramientas que serán evaluadas en la etapa de la arquitectura del sistema en el desarrollo metodológico del trabajo.

### 3.1. Sistema GPS (Global Positioning System)

Se presenta en este ítem una introducción a lo que son los aspectos más relevantes del sistema de posicionamiento global, como lo son quien fue el que lo financió y desarrollo, cuantos satélites lo componen, la longitud de onda en que transmite la señales y sus aplicaciones primarias. con el fin de dar a conocer un pequeño resumen de este sistema antes de entrar en el tema de los datos que este proporciona y el uso de estos.

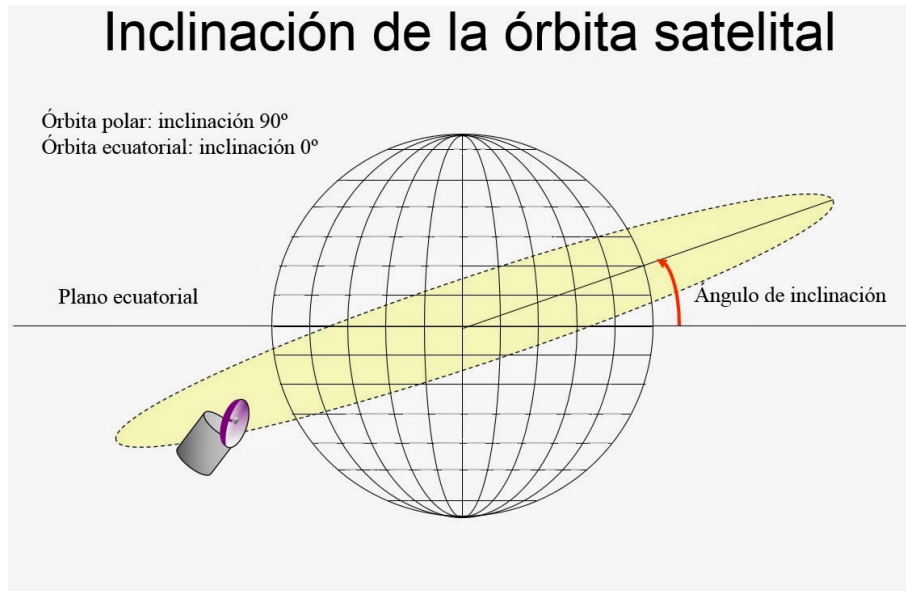
Un resumen muy elemental pero que cumple con el propósito de explicar sistema de posicionamiento global (GPS) es el siguiente: Perteneciente al gobierno de los estados unidos, este provee una señal de uso civil. Esta señal es transmitida de manera simultánea por una constelación compuesta de 32 satélites, cada uno de estos se transporta sobre una órbita de 12 horas, generalmente desde cualquier posición se puede tener como visibles de 8 a 12 satélites del total que componen esta constelación, lo cual es un elemento que facilita la captura de datos en un proceso de obtención de datos con un receptor para el fin de tener observaciones de navegación con la cuales poder trabajar posteriormente y de esta forma que no se presenten rastros de intermitencia en la señal provocados por una no transmisión de datos o pérdida de calidad en la información al no haber suficientes satélites [2, 6].

Cada uno de los satélites transmite una señal en el espectro electromagnético, estas señales son propagadas a 1575.42 y 1227.6 MHz, son llamadas  $L_1$  y  $L_2$  respectivamente. En la actualidad la señal civil es ta designada únicamente a  $L_1$ , la señal de  $L_2$  es usada para aplicaciones militares. La señal civil tiene dos componentes, un código de tiempo y un mensaje de navegación. Por diferenciación del código de tiempo recibido con el código de tiempo interno el receptor es capaz de determinar la distancia, o el rango, que esta señal ha viajado. Este rango de observación es afectado por errores en el reloj del receptor, por lo que se llama un pseudorango. El mensaje de navegación contiene las efemérides de satélite, las cuales representan un modelo numérico de la órbita del satélite [2, 6, 21].

## 3.2. GLONASS (Global'naya Navigatsionnaya Sputnikovaya Sistema)

GLONASS es similar en sus características técnicas al GPS, este es un sistema Ruso que actualmente se encuentra activo, proporciona a la comunidad civil que hace uso de sus datos una precisión en cuanto a posicionamiento absoluto relativamente mejor que el sistema GPS, este hecho es debido a la degradación intencionada de la información denominada Disponibilidad Selectiva (SA - Selective Availability) [4].

La constelación del sistema GLONASS está compuesta por 24 satélites contenidos en tres planos orbitales, que tienen un nodo ascendente (o inclinación de la órbita como se ve en la Figura (3-1)) de  $120^\circ$  y un argumento en latitud de  $15^\circ$ . Cada uno de los planos orbitales aloja un total de 8 satélites de la constelación espaciados de forma regular, con un argumento en longitud de  $45^\circ$ . Estos planos están inclinados un con respecto al Ecuador cerca de  $64.8^\circ$ . Los satélites de esta constelación se encuentran aproximadamente a una distancia de 19100 Km de la tierra en órbitas casi circulares, tiene un periodo orbital de 675.8 minutos (aproximadamente 11 horas y 26 minutos), esto quiere decir que se garantiza un mínimo de 5 satélites visibles, con los cual se puede concluir que la constelación de GLONASS está en capacidad de proporcionar una cobertura continua y global para fines de ejecución de observaciones de navegación [4].



**Figura 3-1:** Inclinación orbital de un satélite

La constelación de satélites GLONASS transmite en las bandas  $L_1$  y  $L_2$  las cuales están aproximadamente distribuidas de la siguiente forma,  $L_1$  es transmitida en una longitud de onda que se encuentra entre los 1598.0625 - 1604.25 MHz, mientras que  $L_2$  lo hace en la longitud aproximada de 1242.9375 - 1247.75 MHz. Por estas bandas GLONASS transmite el código  $P$ , mientras que el código  $C/A$  de momento está solo en la banda  $L_1$ , pero se pensó que también esté disponible en la banda  $L_2$  para uso civil, que con la entrada en funcionamiento de la constelación GLONASS-M en 2005 este hecho se hace realidad, aumentando la calidad de los datos obtenidos en cuanto a mejores prestaciones en precisión de los datos y calidad de la señal [2, 4, 6].

### 3.3. GNSS (Global Navigation Satellite System)

Sistema mundial de navegación por satélite, en sus siglas en inglés (GNSS), es el término genérico estándar para sistemas de navegación por satélite que proporcionan cobertura global de posicionamiento de manera autónoma, el cual tiene sus orígenes con GPS de origen militar desarrollado por el departamento de defensa de los Estados Unidos, durante los años 70 del siglo XX, que empieza a utilizarse con usos civiles a mediados de los años 90 [18].

GNSS, permite determinar la posición (longitud, latitud, altura) y el tiempo, a través de las constelaciones de satélites, receptores y vigilancia de la integridad del sistema con el aumento requerido en la operación prevista. (Anexo 10 del Convenio sobre Aviación Civil Internacional, 2006) Primera fase (GNSS-1): Formado por los dos sistemas de navegación por satélite operativos actuales (el GPS estadounidense y el GLONASS ruso), junto con los sistemas de aumento: SBAS,

GBAS, ABAS [3].

Segunda fase (GNSS-2): Formado por el nuevo sistema Galileo, el reciente COMPASS chino y las actualizaciones de los actuales GPS y GLONASS [3].

- **Precisión:** grado de coincidencia entre la posición y/o Velocidad estimada o medida con respecto a la Posición y/o velocidad real.
- **Integridad (incluyendo tiempo hasta alerta):** La seguridad de que todas las funciones de un sistema son realizadas dentro de los límites operacionales, proporcionando el sistema de navegación las alarmas correspondientes con el tiempo suficiente al usuario cuando el sistema no deba usarse para la navegación o una operación dada.
- **Continuidad de servicio:** Es la posibilidad de que el sistema de navegación proporcione el servicio sin interrupción durante una operación dada.
- **Disponibilidad del servicio:** Es la posibilidad de que el sistema pueda realizar su función al inicio de una operación dada.

## 3.4. Datos RINEX y Efemérides Precisas SP-3

El formato de intercambio independiente del receptor como sería la traducción literal de sus siglas en inglés (The Receiver INdependent EXchange), también llamado RINEX en el ámbito de los profesionales en el área de navegación satelital y afines. Este formato permite estandarizar los datos para que sea posible por medio de los programas especializados hacer lectura y uso de los mismos.

El formato RINEX fue desarrollado por el Servicio Geodésico Nacional (NGS) en los Estados Unidos y la Universidad de Berna en Suiza. RINEX son realmente tres definiciones de formato que permiten el almacenamiento de observaciones GPS, información del mensaje de navegación GPS, y datos meteorológicos asociados con observaciones GPS. La biblioteca GPSTk contiene clases para leer y escribir datos RINEX en su version 2.1 y 3, de todos los tipos (observados, mensajes de navegación y meteorológicos) [6].

Por otra parte se hace necesaria una definición del contenido de los ficheros SP-3, los cuales son usados para almacenar información referente a las efemerides de los satélites. Usualmente esta

información esta asociada a las efemerides precisas. La librería que se usará para el desarrollo de la parte de procesamiento de datos GPSTK, tiene la capacidad de manipular archivos de tipo SP-3a y SP-3-c. El formato SP-3 fue diseñado originalmente por el Servicio Geodésico Nacional (NGS) de los Estados Unidos [6].

### 3.5. PPP (Procesamiento por Punto Preciso)

Precise Point Positioning (PPP) es un método de posicionamiento que utiliza los productos extensamente y fácilmente disponibles de órbitas y correcciones de reloj del Sistema Global de Navegación por Satélite (GNSS), por ejemplo, obtenidos a través del Servicio Internacional de GNSS<sup>1</sup>, para realizar el posicionamiento de un punto utilizando tan solo un único receptor GNSS. [13, 19, 24].

En [12] se dice que el modelo usado por el PPP es a grandes rasgos similar al que utiliza el servicio de posicionamiento estándar ofrecido por el GPS. También se puede destacar con respecto al procesamiento por punto preciso que el procesamiento de un día completo de observaciones estáticas de alta receptores de frecuencia dual con un software de procesamiento de PPP produce exactitud posicional en el nivel de centímetro, tanto horizontal como verticalmente. Acortar el período de tiempo de observaciones continuas y pasar de modo estático a cinemático disminuirá la precisión. Por ejemplo 6 horas de observaciones cinemáticas suelen dar precisión a nivel de unos pocos centímetros, mientras que 1 hora de las observaciones da precisión a nivel de decímetro [17].

El algoritmo para procesamiento por punto preciso PPP fue desarrollado para trabajar en base solo a observaciones del sistema GPS. La precisión, disponibilidad y fiabilidad de los resultados del PPP sin embargo son bastante dependientes del número de satélites visibles. Bajo entornos como zonas urbanas en barrancos, montañas y minas a cielo abierto, por ejemplo, el número de satélites GPS visibles es a menudo insuficiente para la determinación de la posición [22]. Además, incluso en el área abierta donde los satélites GPS disponibles son suficientes, la exactitud y la fiabilidad pueden todavía ser insuficientes debido a una mala geometría satelital PPP. Una posible forma de aumentar la disponibilidad de satélites, así como la fiabilidad de los resultados de posicionamiento es integrar las observaciones GPS y GLONASS. El beneficio de esta integración es evidente sobre todo para aplicaciones en zonas urbanas de difícil acceso, montaña y entornos de minería a cielo abierto [5].

Finalmente es necesario agregar que existen algunas diferencias que hacen al procesamiento por punto preciso sea la técnica que se seleccione para el desarrollo de este trabajo, como que el PPP difiere de la técnica diferencial de GNSS en que para la segunda es necesario tener acceso a observaciones de una o más estaciones de referencia con coordenadas conocidas [9].

---

<sup>1</sup>IGS (02-03-2014)- <http://igs.org>



Adicionalmente como se muestra en la tabla 3-1 que expresa en forma resumida las diferencias que existen entre los tipos de correcciones usados por la técnica de PPP y diferencial respectivamente, esta comparación sirve como punto de partida para la selección de la que se considera la mejor técnica de procesamiento para implementar en el desarrollo de la aplicación.

Correction Type	PPP	Differential GNSS
Satellite Specific errors	✓	×
Precise satellite clock corrections	✓	
Satellite antenna phase centre offset	✓	✓
Satellite antenna phase centre variations	✓	✓
Precise satellite orbits	✓	✓/×
Group delay differential	✓ (only L1)	×
Relativity	✓	×
Satellite antenna phase wind-up error	✓	×
Receiver Specific Errors		
Receiver antenna phase centre offset	✓	✓
Receiver antenna phase centre variations	✓	✓
Receiver antenna phase wind-up	✓	×
Geophysical Models		
Solid earth tide displacements	✓	×
Ocean loading	✓	×
Polar tides	✓	×
Plate tectonic motion	✓	×
Atmospheric Modelling		
Troposphere	✓	✓
Ionosphere	✓ (only L1)	×

**Tabla 3-1:** Comparación de los tipos de corrección utilizados por la técnica PPP y diferencial de posicionamiento.

## 3.6. GPSTK (GPS ToolKit)

El objetivo principal del proyecto de desarrollo de GPSTk es proporcionar una librería de código abierto y adicionalmente a ella un conjunto de aplicaciones disponibles en la comunidad de personas que hacen uso de datos correspondientes a navegación por satélite, con el fin de facilitar a los investigadores un libre desempeño para centrarse en la investigación y no en la codificación de

bajo nivel para poder realizar el procesamiento de sus datos [6].

Los usuarios de GPS emplean prácticamente todas las arquitecturas de cómputo y versiones de sistemas operativos. Por lo tanto el diseño de la librería GPSTk tiene que dar como resultado un conjunto de software tan independiente de la plataforma como sea posible. La independencia de la plataforma se consigue a través del uso del lenguaje de programación estándar ISO C++. Los principios de la programación orientada a objetos que son utilizados en GPSTk se usan principalmente con el fin de asegurarse de que el código es modular, extensible y mantenible [6].

El conjunto de herramientas GPSTk consta de una biblioteca núcleo, bibliotecas auxiliares, y un conjunto de aplicaciones. GPSTk también proporciona una amplia gama de funciones que resuelven problemas de procesamiento asociados con GPS, así como el procesamiento utilizando formatos estándar: como RINEX. Las bibliotecas son la base de las aplicaciones más avanzadas que son distribuida de manera conjunta con el conjunto que conforma GPSTk [6].

El conjunto de software que conforma GPSTk es patrocinado por el Laboratorio Espacial y de Geofísica, que hace parte de los Laboratorios de Investigación Aplicada de la Universidad de Texas en Austin. GPSTk es el producto de la investigación realizada en GPS ARL: UT desde antes del primer satélite lanzado en 1978, es el esfuerzo conjunto de muchos ingenieros de software y científicos. En 2003, el personal de investigación en ARL: UT decidió promover como código abierto gran parte de su software de procesamiento para GPS como producto de ese evento nace GPSTk [6].

### 3.7. Ruby on Rails

Ruby on rails, generalmente abreviado como rails, es un completo framework de desarrollo para aplicaciones web, escrito en el lenguaje de programación Ruby. el uso de este framework depende mucho de la experiencia que se tenga en el ámbito de la programación. Este framework tiene que ser visto desde el contexto del desarrollo de aplicaciones web si realmente se quiere apreciar su potencialidad [14].

En el desarrollo de este trabajo se pretende realizar una aplicación que siga el modelo vista controlador, este es el mismo que utiliza ruby on rails, por ese motivo es que se ha hecho la elección del mismo, que en este caso va a desempeñar la labor de controlador. Desempeñando la función de Recibir los datos y enviarlos para que sean procesados, luego de este proceso los datos los enviara vía correo electrónico a el usuario que se realice la solicitud, de esta forma el usuario tendrá procesados sus datos por medio de la técnica de procesamiento por punto preciso y sin antes haber tenido que instalar un programa especializado para este tipo de labor.

## 3.8. Bootstrap

Bootstrap es un producto de código abierto desarrollado por Mark Otto y Jacob Thornton, quienes cuando fue hicieron el primer lanzamiento de este producto aún eran empleados de twitter. Había una necesidad de estandarizar el conjunto de herramientas que eran usadas por los ingenieros en toda la compañía para el desarrollo de la interfaz [14].

En forma más explícita Bootstrap es un conjunto de estilos y funciones que permiten un desarrollo ágil de la interfaz de un sitio web, este concepto permite poder hacer ese desarrollo usando funcionalidades que actualmente son estándar en esta área del desarrollo web. Este aspecto permite que quien realiza su aplicación pueda prestar los servicios de la misma para diferentes tipos de dispositivos, no solo computadores de escritorio sino también tabletas y dispositivos móviles.

Por las razones expuestas anteriormente es que se recurre a esta tecnología como herramienta para realizar el desarrollo de la interfaz web de la aplicación que se obtendrá como producto del desarrollo de este proyecto.

## 3.9. Antecedentes

En la actualidad se ha dado mucha importancia a las aplicaciones web, en vista al futuro próximo donde la mayoría de los procesos van a estar orientados a la web, muchos de los grandes productores de software han ido tomando parte en la red para distribuir sus servicios de esta manera, en ese sentido las aplicaciones relacionadas con el concepto de procesamiento de datos no has sido la excepción y muchos distribuidores y entidades relacionadas con el tema ya empezaron su producción.

Uno de los casos más notables lo propone la División de navegación Geodésica del departamento de recursos naturales de Canadá. Lanzando en Noviembre de 2003 dentro del CSRS-PPP que por sus siglas Canadian Spatial Reference System, como un servicio web<sup>2</sup> que permite este tipo de procesamiento por punto preciso, una imagen de la aplicación se puede ver en la Figura(3-2).

De la misma forma el IBGE Instituto Brasileiro de Geografia e Estatística pone en funcionamiento su servicio de procesamiento de datos en línea<sup>3</sup>, el cual se muestra en la Figura(3-3) y funciona a partir de un archivo que el usuario sube a la red, el cual posteriormente es procesado y el producto

<sup>2</sup>CSRS-PPP (02-03-2014)-<http://webapp.geod.nrcan.gc.ca/geod/tools-outils/ppp.php>

<sup>3</sup>IBGE PPP (02-03-2014)- <http://www.ppp.ibge.gov.br/ppp.htm>

The screenshot shows the Natural Resources Canada website with a red maple leaf logo. The main navigation bar includes links for Français, Home, Contact us, Help, Search, and canada.gc.ca. Below this, a breadcrumb trail reads: Natural Resources Canada > Earth Sciences Sector > Priorities > Canadian Spatial Reference System.

The left sidebar contains a menu for the Canadian Spatial Reference System, including links to CSRS Home, Online Database, ACP, Data Request, CACS Data, Geoid Models, Software, CBN, CGSN, Northern 2D, PVC, LOGOUT, and CSRS-PPP. The CSRS-PPP section includes links to Users' Guide, Latest News (last updated January 07, 2013), and a link to the application.

The main content area is titled "Canadian Spatial Reference System" and "CSRS-PPP". It describes CSRS-PPP as an on-line application for GPS data post-processing that allows GPS users to submit observation data over the Internet and recover, using precise GPS Orbit and Clock information, enhanced positioning precisions in the Canadian Spatial Reference System (CSRS) and the International Terrestrial Reference Frame (ITRF).

The application interface includes the following fields and buttons:

- Select RINEX Observation File:** A text input field with the value "22060350.10o". Below it, instructions specify: (Name: use only Western Roman alphanumerics, including hyphen and underscore), (Compression: none or zip (.zip), gzip (.gz) or UNIX Compress (.Z)), and (Format: RINEX or Compact RINEX (Hatanaka)).
- Select Mode of Processing:** A dropdown menu with "Static" selected and "Kinematic" as an option.
- Select Reference System:** A dropdown menu with "NAD83(CSRS)" selected and "ITRF (Epoch of GPS data)" as an option.
- Optional OTL File (Who should use this file?):** A text input field with the value "No se ha seleccionado ningún archivo."
- Enter/Change E-Mail to which results will be sent:** A text input field with the placeholder "indicar e-mail en esta casilla".
- Buttons:** "START" and "File Upload/Processing".

**Figura 3-2:** Aplicación web PPP del CSRS

de este procesamiento es puesto a disposición para que el usuario lo descargue.

Otro de los casos de éxito a destacar en cuanto a las aplicaciones que prestan el servicio de posicionamiento por punto preciso es el desarrollado en el departamento de ingeniería de geodesia y geomática en la University of New Brunswick, ubicada en Fredericton - Canadá. Esta Aplicación se llama GAPS<sup>4</sup>, por sus siglas en ingles GPS Analysis and Positioning Software.

Al ser una aplicación de tipo web también es un gran antecedente para el trabajo que se desea desarrollar, se incluye en la Figura (3-4) una vista de la pagina web en la que se aloja la aplicación.

En el campo del procesamiento de datos satelitales para determinar la posición de un punto, la NASA no podía quedarse atrás y también implementa su aplicación para procesamiento de datos, denominada Automatic Precise Positioning Service<sup>5</sup> de la cual se adjunta una vista en la Figura(3-5).

<sup>4</sup>GAPS PPP (02-03-2014) - <http://gaps.gge.unb.ca/About.html>

<sup>5</sup>NASA PPP (02-03-2014) - [http://apps.gdgps.net/apps\\_file\\_upload.php](http://apps.gdgps.net/apps_file_upload.php)

**Instituto Brasileiro de Geografia e Estatística**

**IBGE**

**Posicionamento por Ponto Preciso (PPP)**

ESTA OPÇÃO NÃO É OBRIGATÓRIA.  
Por favor, caso tenha feito o levantamento em uma estação do Sistema Geodésico Brasileiro, preencha o campo abaixo.

Coloque o código da estação que está estampado na chapa do marco: (por exemplo: 1120R)

Selecione um arquivo RINEX:

Selecione o Modo de Processamento:  
☐ Estático ☒ Cinemático

OS VALORES SELECIONADOS AQUI SERÃO ADOTADOS PARA TODOS RINEX QUE ESTEJAM COMPRIMIDOS EM UM ÚNICO ARQUIVO.

Tipo de Antena:

Altura da antena (m):  ☐ O valor para altura da antena somente será adotado se esta caixa estiver marcada.

E-mail válido, para onde será enviada a resposta.  
O e-mail não poderá conter espaços no nome:

Nota: O processamento iniciará após a transferência do arquivo, o que pode demorar alguns minutos.  
Caso o resultado não seja enviado em 24 horas, por favor reprocesse.

Página Inicial | A Instituição | Locais de Atendimento | Estatísticas do Site | Editar e Listar

**Figura 3-3:** Aplicación web PPP del IBGE



#### What about GAPS?

Precise point positioning (PPP) is one of the existing techniques for determining point coordinates using a GPS receiver. In this technique, observations produced by a single receiver are used to determine the receiver's location as well as other parameters such as receiver clock and total neutral atmosphere delay. The GPS Analysis and Positioning Software (GAPS) was initially developed at the University of New Brunswick by Rodrigo Leandro. Additions to the source code of the online version have been made by Landon Urquhart and Carlos Alex Garcia.

Although mainly used for positioning, GAPS was designed and built as a veritable "Swiss Army Knife" for GPS data processing, allowing the user to estimate ionospheric delays, code biases, satellite clock errors and code multipath.

For a more detailed description of GAPS, and its capabilities go [here](#). For a list of papers about GAPS go [here](#).

GAPS's development is an on-going project at UNB. Work is currently being done to improve error modeling and prepare GAPS for the future of multi-constellation GNSS positioning.

For more information or questions, please contact: [Carlos Alex Garcia \(c.agarcia@unb.ca\)](mailto:c.agarcia@unb.ca)

**Figura 3-4:** Aplicación web PPP del Departamento de ingeniería de geodesia y geomática en la University of New Brunswick

Como estas aplicaciones hay muchas, tanto de proveedores públicos como de empresas privadas. Lo que hace innovador este proyecto es ser el primero que se realiza de este estilo en un país de habla hispana y además que se realiza bajo la filosofía del software libre, donde las personas que deseen pueden descargar el código y contribuir con el programa para que este con el futuro pueda prestar mayores servicios a los relacionados en este proyecto.

APPS Options	
Processing Mode	<input checked="" type="radio"/> Static <input type="radio"/> Kinematic
Measurement Type	<input type="radio"/> Single Frequency <input checked="" type="radio"/> Dual Frequency
Orbits/Clocks used	JPL Final: Data prior to 2014-02-15 JPL Rapid: Data from 2014-02-15 to 2014-02-25 JPL Ultra R/T: Data from 2014-02-25 to present
L1 Code	<input type="radio"/> CA Code <input checked="" type="radio"/> P Code
Model Pressure Data?	<input type="radio"/> Yes <input checked="" type="radio"/> No
Elevation Dependent Data Weighting	<input checked="" type="radio"/> Flat <input type="radio"/> Sin <input type="radio"/> Sqrt(sin)
Advanced Options	<input type="text" value="7.5"/> Elevation Angle Cutoff <input type="text" value="300"/> Solution Output Rate (seconds)

No se eligió archivo

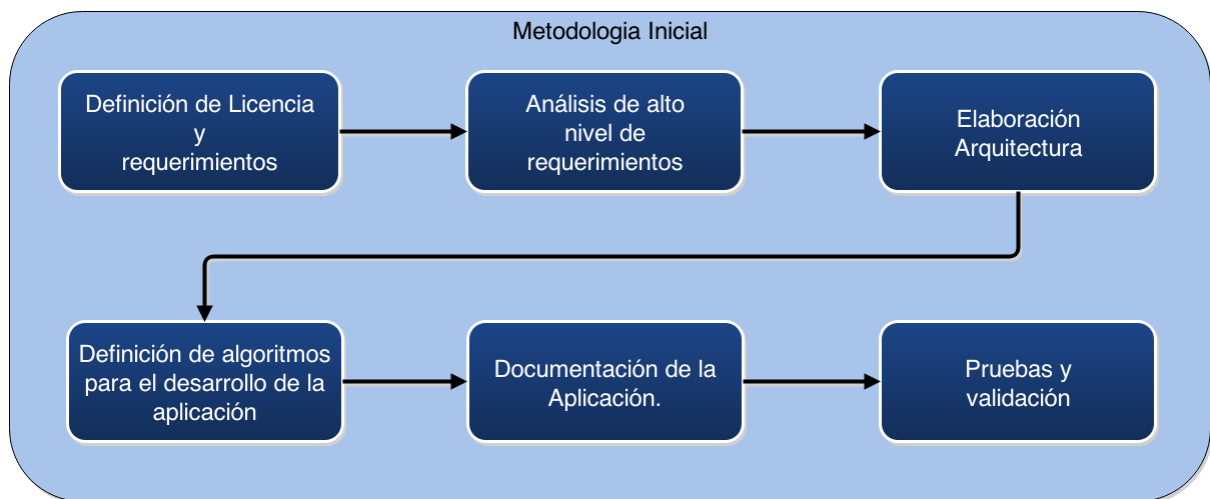
**Figura 3-5:** Aplicación web PPP desarrollado por la NASA

Para finalizar este ítem del capítulo también se destaca el uso de herramientas que estos proyectos anteriormente mencionados no ha puesto en práctica en su desarrollo. Como son la extensión de ruby llamada rails para desarrollar las vistas y el controlador de la aplicación, bootstrap para el diseño de la interfaz de usuario y la biblioteca para desarrollo de aplicaciones satelitales GPSTK, la cual está escrita en lenguaje C++.

Es esperado realizar un trabajo que sea medianamente parecido a todos estos grandes desarrollos que preceden a la aplicación de la cual es tema este proyecto, pero se es consciente que esta será desarrollada por una sola persona al principio y por su licencia es posible que en el futuro se unan más desarrolladores para poder dar un mejor soporte a la misma.

## 4 Diseño Metodológico

El proyecto es concebido como una oportunidad para poner en práctica los conocimientos obtenidos en algunas de las diferentes asignaturas vistas en el transcurso de la carrera, haciendo uso de el conocimiento proporcionado por estas como la herramienta fundamental para poder realizar la estructura de una aplicación que pretende dar solución a una problemática que se presenta en la actualidad, como es el uso de software propietario y de difícil acceso en el área del post procesamiento de datos Rinex. Por tal motivo es indispensable hacer una recopilación de las dificultades más conocidas que se presentan al momento de post-procesar datos satelitales por el método de punto preciso. A esta parte en el desarrollo de la metodología del proyecto haciendo alusión al desarrollo de software se de denominará según los estándares de ahora en adelante la etapa de *Definición de Requerimientos*, esta definición es ampliamente usada en [1, 11, 16].



**Figura 4-1:** Gráfico Metodología del Proyecto

Por definición de requerimientos se entiende la etapa o el proceso que constituye la principal fuente de información a partir de la cual se diseña, implementa y prueba el sistema [1]. Tiende a ser uno de los procesos más delicados en el desarrollo de un proyecto, esta etapa no se realiza en su totalidad al principio del proyecto sino que es incremental aun cuando el proyecto ya ha comenzado a desarrollarse.

En otros aspectos también es importante tener en cuenta el diseño de lo que será definir la *Elaboración de Arquitectura del Sistema* [10,20,23]. la que tendrá que ser acorde con los requerimientos primarios del sistema para que pueda dar solución a estos y de esta forma se cumpla con el propósito de la aplicación. Es indispensable que para que se tenga coherencia con el título del proyecto que los actores involucrados en la arquitectura pertenezcan a la misma familia de software que se pretende desarrollar, tanto las librerías de procesamiento de datos satelitales como las librerías y lenguajes para el desarrollo de la aplicación y la interfaz web.

la etapa posterior a la definición de la arquitectura del sistema es el *Diseño y Desarrollo del Sistema* [23]. Que para el caso de este proyecto ha sido denominado Definición de algoritmos y Desarrollo de la Aplicación, estando definidas las herramientas que compondrán el sistema y los niveles en los cuales van a actuar cada una de estas se procede a establecer un diseño preliminar y selección tanto de los algoritmos matemáticos como de programación con el fin de empezar la etapa de desarrollo de la aplicación.

Dentro la etapa de diseño y desarrollo se establece como prioridad el uso de patrones de diseño de software, para que el desarrollo de la aplicación esté acorde con las características que deben seguir los patrones de desarrollo de software tales como: que sea comprobable la efectividad del desarrollo en la resolución del problema para el cual se diseñó, como también el hecho de que el desarrollo debe ser reutilizable para que el uso o implementación de este en otros problemas similares sea posible aun bajo distintas circunstancias [7, 8, 15].

Por último pero no menos importante esta la etapa de *Pruebas y Validación* de la aplicación, la cual tiene como propósito realizar una evaluación al desarrollo de la aplicación y de esta forma establecer si esta cumple o no con los los objetivos propuestos. En la etapa de pruebas se deben proponer una hipótesis que posteriormente serán las que nos darán la medida de bondad para el desarrollo realizado. También se debe tener en cuenta un modelo general de pruebas para poder comparar los resultados obtenidos con los que existen y de esta forma poder corroborar la validez de las hipótesis propuestas.

Es necesario tener en cuenta que para las pruebas que se debe realizar estas de manera ordenada y lo más precisa posible, para que en caso tal que se presenten errores se pueda reportar estos de forma fácil tanto en la etapa de identificación como en la de solución de los mismos. Como desde el principio se pretende que para el desarrollo de la aplicación se aplique un modelo que sea iterativo e incremental esta etapa de pruebas debe estar lo mejor diseñada posible para que las iteraciones del sistema no afecten el desarrollo de toda la aplicación.

La etapa de documentación no es incluida dentro de las etapas maestras por que no es de gran relevancia en el desarrollo teórico del proyecto, pero si se coloca en el documento porque es esencial para el desarrollo práctico del proyecto.



## 4.1. Definición de Requerimientos y licencia de la Aplicación

Esta sección generalmente suele denominarse también Especificación de requisitos de software, la cual esta definida por el estándar de 830 de la IEEE [1]. en el cual se presenta el procedimiento que se debe realizar para poder desarrollar un buen documento de requerimientos, el cual es esencial y se quiere desarrollar una buena aplicación.

El documento de requerimientos según el estándar de la IEEE debe estar compuesto por un mínimo de items, los cuales se pueden ver de forma reducida en la Tabla(4-1).

### Documento de Requerimientos

- 1. Introducción
  - 1.1 Propósito
  - 1.2 Alcance
  - 1.3 Definiciones, siglas, y abreviaciones
  - 1.4 Referencias
  - 1.5 Apreciación global
- 2. Descripción global
  - 2.1 Perspectiva del producto
  - 2.2 Funciones del producto
  - 2.3 Características del usuario
  - 2.4 Restricciones
  - 2.5 Atención y dependencias
- 3. Los requisitos específicos
- Apéndices
- Indice

**Tabla 4-1:** Componentes mínimos del Documento de requerimientos definido por el estándar IEEE 830 [1]

Para esta etapa de la metodología se pretende realizar este documento de requerimientos definido por el estándar de la IEEE [1], pero que resulte acorde a la aplicación objetivo de este proyecto.

## 4.2. Elaboración de Arquitectura

La Arquitectura del Software es el diseño de más alto nivel de la estructura de un sistema.

Una Arquitectura de Software, también denominada Arquitectura lógica, consiste en un conjunto de patrones y abstracciones coherentes que proporcionan el marco

Una arquitectura de software se selecciona y diseña con base en objetivos y restricciones. Los objetivos son aquellos prefijados para el sistema de información, pero no solamente los de tipo funcional, también otros objetivos como la mantenibilidad, auditabilidad, flexibilidad e interacción con otros sistemas de información. Las restricciones son aquellas limitaciones derivadas de las tecnologías disponibles para implementar sistemas de información. Unas arquitecturas son más recomendables de implementar con ciertas tecnologías mientras que otras tecnologías no son aptas para determinadas arquitecturas. Por ejemplo, no es viable emplear una arquitectura de software de tres capas para implementar sistemas en tiempo real.

La arquitectura de software define, de manera abstracta, los componentes que llevan a cabo alguna tarea de computación, sus interfaces y la comunicación entre ellos. Toda arquitectura debe ser implementable en una arquitectura física, que consiste simplemente en determinar qué computadora tendrá asignada cada tarea.

La arquitectura de software, tiene que ver con el diseño y la implementación de estructuras de software de alto nivel. Es el resultado de ensamblar un cierto número de elementos arquitectónicos de forma adecuada para satisfacer la mayor funcionalidad y requerimientos de desempeño de un sistema, así como requerimientos no funcionales, como la confiabilidad, escalabilidad, portabilidad, y disponibilidad.

### Arquitectura Modelo Vista controlador

El Modelo Vista Controlador (MVC) es un patrón de arquitectura de software que separa los datos y la lógica de negocio de una aplicación de la interfaz de usuario y el módulo encargado de gestionar los eventos y las comunicaciones. Para ello MVC propone la construcción de tres componentes distintos que son el modelo, la vista y el controlador, es decir, por un lado define componentes para la representación de la información, y por otro lado para la interacción del usuario<sup>1</sup> <sup>2</sup>. Este patrón de diseño se basa en las ideas de reutilización de código y la separación de conceptos, características que buscan facilitar la tarea de desarrollo de aplicaciones y su posterior mantenimiento.

**4.3. Definición de algoritmos y Desarrollo de la Aplicación**

**4.4. Documentación de la Aplicación**

**4.5. Pruebas y Validación**

**4.6. Cronograma de Actividades**

# Bibliografía

- [1] IEEE Recommended Practice for Software Requirements Specifications. En: *IEEE Std 830-1998* (1998), Oct, p. 1–40
- [2] BAKER, R.M.L. ; MAKEMSON, M.W.: *XIIth International Astronautical Congress, Washington, D. C., 1961: proceedings*. Academic Press, 1963 (XIIth International Astronautical Congress, Washington, D. C., 1961: Proceedings v. 1)
- [3] BARRAGÁN, Juan R. M.: *Desarrollo y Análisis de la Precisión de la Red de Antenas de Referencia GNSS de Extremadura. Trazabilidad de Flotas de Transporte Hortofrutícola*. Extremadura, Universidad de Extremadura, Tesis Doctoral, 2010
- [4] BLAS, M Paz H. ; ORTEGA, Juan Carlos B.: *GPS and GLONASS, Descripción y Aplicaciones*. Madrid, 1998
- [5] CHANGSHENG, Cai ; YANG, Gao: Precise Point Positioning Using Combined GPS and GLONASS Observations. En: *Journal of Global Positioning Systems* Vol.6, No.1 (2007), p. 13–22
- [6] CONN, Tracie ; GAUSSIRAN, Tom ; HARRIS, R. B. ; LITTLE, Jon ; MACH, Richard ; MUNTON, David ; RENFRO, Brent ; TOLMAN, Brian ; CRADDOCK, Timothy ; VERMEER, Martin: *The GPS Toolkit, A User's Guide for Scientists, Engineers and Students*. Texas : Applied Research Laboratories, The University of Texas at Austin and Department of Surveying, Helsinki University of Technology, 2007
- [7] DEITEL, H.M. ; DEITEL, P.J. ; ELIZONDO, A.V.R.: *Cómo programar en Java*. Pearson Educación, 2004 (Pearson Educación). – ISBN 9789702605188
- [8] GAMMA, E.: *Patrones de diseño: elementos de software orientado a objetos reutilizable*. Pearson Educación, 2002 (Addison-Wesley professional computing series). – ISBN 9788478290598
- [9] GRINTER, Thomas ; ROBERTS, Craig: Precise Point Positioning: Where are we now? En: *International Global Navigation Satellite Systems Society, IGNSS Symposium 2011, 15 ? 17 November, 2011*, p. 1–10
- [10] JACOBSON, I. ; BOOCH, G. ; RUMBAUGH, J.: *El proceso unificado de desarrollo de software*. Félix Varela, 2004 (The Addison-Wesley Object Technology Series)

- [11] JURISTO, N. ; MORENO, A.M. ; SANCHEZ-SEGURA, M.-I.: Guidelines for Eliciting Usability Functionalities. En: *Software Engineering, IEEE Transactions on* 33 (2007), Nov, Nr. 11, p. 744–758. – ISSN 0098–5589
- [12] KOUBA, Jan ; HÉROUX, Pierre. *GPS Precise Point Positioning Using IGS Orbit Products and GPS Solutions*. 2001
- [13] KOUBA, Jan ; HÉROUX, Pierre. *GPS Precise Point Positioning Using IGS Orbit Products*. 2002
- [14] LENZ, P.: *Simply Rails 2*. SitePoint Pty, Limited, 2008 (Safari Books Online). – ISBN 9780980455205
- [15] LÓPEZ, E.T. ; RAMON, A.O. ; SARROCA, E.M. ; SEONE, C.G.: *Diseño de sistemas software en UML*. Universitat Politècnica de Catalunya. Iniciativa Digital Politècnica, 2004 (e-politext). – ISBN 9788498800753
- [16] MOORE, James W.: *Encyclopedia of Software Engineering - Software Engineering Standards*. United States - Hoboken : John Wiley and Sons, Inc, 2002
- [17] OVSTEDAL, Ola ; KJORSVIK, Narve S. ; GJEVESTAD, Jon Glenn O.: Surveying using GPS Precise Point Positioning. En: *TS 43 - GNSS Processing and Applications, Shaping the Change, XXIII FIG Congress, Munich, Germany, October 8-13., 2006*, p. 1–10
- [18] RAMÍREZ, Nathalie S. ; REYES, Nohora M.: *Prototipo de Mapa de Riesgo Ionosférico como Soporte para el Desarrollo e Implementación de GBAS, Precisión de Aproximación Categoría I de una Región Colombiana*. Bogotá, Unidad Administrativa Especial de Aeronáutica Civil - Centro de Estudios Aeronáuticos, Pasanfía, 2010
- [19] RIZOS, Chris ; JANSSEN, Volker ; ROBERTS, Craig ; GRINTER, Thomas: Precise Point Positioning: Is the Era of Differential GNSS Positioning Drawing to an End? En: *FIG Working Week 2012, Knowing to manage the territory, protect the environment, evaluate the cultural heritage, Rome, Italy, 2012*, p. 6–10
- [20] SERRANO, J.F.V. ; ABRIL, A.P. ; BELLAS, F.G. ; CALLE, Á.S.: *Diseñar y programar, todo es empezar.: Una introducción a la programación orientada a objetos usando UML y Java*. Editorial Dykinson, S.L., 2010 (Colección Textos Docentes). – ISBN 9788499823454
- [21] SÁNCHEZ, Guillermo. *Sistema posicionamiento global (GPS) y las teorías de la relatividad*. 2012
- [22] TSUJII1, Toshiaki ; HARIGAE1, Masatoshi ; INAGAKI1, Toshiharu ; KANAI, Tatsuo: Flight tests of GPS/GLONASS precise positioning versus dual frequency KGPS profile. En: *Earth Planets Space* Vol.52, No.1 (2000), p. 825–829

- [23] VOGEL, O. ; ARNOLD, I. ; CHUGHTAI, A. ; KEHRER, T.: *Software Architecture: A Comprehensive Framework and Guide for Practitioners*. Springer, 2011 (SpringerLink : Bücher). – ISBN 9783642197369
- [24] WITCHAYANGKOON, Boonsap: *Elements of GPS Precise Point Positioning*. Orono, Maine, The University of Maine, Thesis Doctoral, 2000