



UNIVERSIDAD
POLITÉCNICA
DE MADRID

PROCESO DE
COORDINACIÓN DE LAS
ENSEÑANZAS PR/CL/001



E.T.S. de Ingeniería
Aeronáutica y del Espacio

ANX-PR/CL/001-01

GUÍA DE APRENDIZAJE

ASIGNATURA

143005031 - Tratamiento de Información Multisensor

PLAN DE ESTUDIOS

14TA - Master Universitario en Sistemas del Transporte Aéreo

CURSO ACADÉMICO Y SEMESTRE

2020/21 - Segundo semestre

Índice

Guía de Aprendizaje

1. Datos descriptivos.....	1
2. Profesorado.....	1
3. Conocimientos previos recomendados.....	2
4. Competencias y resultados de aprendizaje.....	2
5. Descripción de la asignatura y temario.....	3
6. Cronograma.....	5
7. Actividades y criterios de evaluación.....	7
8. Recursos didácticos.....	8

1. Datos descriptivos

1.1. Datos de la asignatura

Nombre de la asignatura	143005031 - Tratamiento de Información Multisensor
No de créditos	5 ECTS
Carácter	Optativa
Curso	Primer curso
Semestre	Segundo semestre
Período de impartición	Febrero-Junio
Idioma de impartición	Castellano
Titulación	14TA - Master Universitario en Sistemas del Transporte Aereo
Centro responsable de la titulación	14 - Escuela Técnica Superior de Ingeniería Aeronáutica y del Espacio
Curso académico	2020-21

2. Profesorado

2.1. Profesorado implicado en la docencia

Nombre	Despacho	Correo electrónico	Horario de tutorías *
Jose Felix Alonso Alarcon (Coordinador/a)	B-307	josefelix.alonso@upm.es	L - 08:30 - 10:30 M - 09:30 - 11:30 J - 10:30 - 12:30

* Las horas de tutoría son orientativas y pueden sufrir modificaciones. Se deberá confirmar los horarios de tutorías con el profesorado.

3. Conocimientos previos recomendados

3.1. Asignaturas previas que se recomienda haber cursado

El plan de estudios Master Universitario en Sistemas del Transporte Aereo no tiene definidas asignaturas previas recomendadas para esta asignatura.

3.2. Otros conocimientos previos recomendados para cursar la asignatura

- Programación en Matlab y/o C++

4. Competencias y resultados de aprendizaje

4.1. Competencias

CE10 - Comprender la problemática propia de los sistemas electrónicos terrestres y embarcados en los diferentes elementos del Sistema del Transporte Aéreo

CG2 - Aplicar los conocimientos adquiridos y su capacidad de resolución de problemas en los entornos de evolución previstos en los Sistemas de Transporte Aéreo

CG4 - Comunicar sus conclusiones y los conocimientos y razones últimas que las sustentan a públicos especializados, y no especializados de un modo claro y sin ambigüedades

CG6 - Que los estudiantes posean las habilidades de aprendizaje que les permitan continuar estudiando de un modo que habrá de ser en gran medida autodirigido o autónomo

4.2. Resultados del aprendizaje

RA93 - El/La alumno/a conoce las arquitecturas y procesos utilizados en el tratamiento de información multisensor, es capaz de aplicar diferentes técnicas y utilizar diferentes estimadores del vector de estado.

RA94 - El/La alumno/a conoce y es capaz de aplicar técnicas de filtrado Kalman en la estimación del vector de estado en sistemas multisensor.

RA3 - El alumno conoce las leyes fundamentales de la luminotecnica.

RA96 - El/La alumno/a es conoce la forma de operar la aeronave mediante la utilización de técnicas de posicionamiento basadas en el procesamiento y fusión de la información multisensor.

RA92 - El/La alumno/a aprende como tratar la información a nivel señal para eliminar el máximo nivel de ruido.

RA95 - El/La alumno/a es capaz de estimar la actuación de una plataforma inercial de bajo coste, simular su funcionamiento e implementarla en un sistema microcontrolador.

RA91 - El/La alumno/a conoce todos los tipos de sensores de posicionamiento y actitud utilizados en la aeronave, aprende a modelizarlos y conoce sus prestaciones y errores.

5. Descripción de la asignatura y temario

5.1. Descripción de la asignatura

La asignatura pretende dar un enfoque global del tratamiento de toda la información que se adquiere dentro de las aeronaves para su posicionamiento. Para ello se analizarán los diferentes sensores autónomos y no autónomos, el filtrado de las señales y el tratamiento conjunto de todas ellas, necesario para obtener la mejor solución de navegación.

5.2. Temario de la asignatura

1. Fundamentos matemáticos de la navegación.
2. Sensores utilizados por la aeronave:
 - 2.1. Sistemas no autónomos, observables, calidad de la información.
 - 2.2. Sistemas autónomos, sensores, calidad de la información.
 - 2.3. Sensores, modelado, errores, utilización y extracción de datos.
 - 2.4. Algoritmos para la calibración de sensores.
3. Tratamiento de la información:
 - 3.1. Ruido.
 - 3.2. Filtrado.
4. Concepto y teoría de la fusión de datos:
 - 4.1. Modelos y arquitecturas.
 - 4.2. Procesos de fusión para la estimación.
5. Filtro complementario. Filtro de Madgwick. Filtros Kalman.
6. Sensores no autónomos basados en la recepción de la EEM. Concepto de Software Radio.
7. Receptores software radio de navegación, arquitecturas e implementación.

6. Cronograma

6.1. Cronograma de la asignatura *

Sem	Actividad presencial en aula	Actividad presencial en laboratorio	Tele-enseñanza	Actividades de evaluación
1	Teoría Tema 1 Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
2	Trabajos en el aula Tema 1 Duración: 03:00 PR: Actividad del tipo Clase de Problemas			
3	Teoría Tema 2 Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
4	Trabajos en el aula Tema 2 Duración: 03:00 PR: Actividad del tipo Clase de Problemas			
5	Teoría Tema 3 Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			Trabajo sobre filtrado de señal. TI: Técnica del tipo Trabajo Individual Evaluación continua No presencial Duración: 00:00
6	Teoría Tema 4 Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Programación de microcontroladores para conexión a IMUs. Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
7	Teoría Tema 5 Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
8	Trabajos en el aula Tema 5 Duración: 03:00 PR: Actividad del tipo Clase de Problemas			Trabajo sobre fusión de datos mediante filtro complementario. TI: Técnica del tipo Trabajo Individual Evaluación continua No presencial Duración: 00:00
9	Teoría Tema 5 Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Toma de datos de unidades IMUs Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
10	Trabajos en el aula Tema 5 Duración: 03:00 PR: Actividad del tipo Clase de Problemas			Trabajo sobre fusión de datos mediante filtro Madgwick. TI: Técnica del tipo Trabajo Individual Evaluación continua No presencial Duración: 04:00

11	Trabajos en el aula Tema 5 Duración: 03:00 PR: Actividad del tipo Clase de Problemas			Trabajo sobre fusión de datos mediante filtro Kalman. TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo Evaluación continua No presencial Duración: 04:00
12	Teoría Tema 6 Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Teoría Tema 7 Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
13	Trabajos en el aula Tema 7 Duración: 03:00 AC: Actividad del tipo Acciones Cooperativas	Medidas de señales ILS con receptores SDR. Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
14	Trabajos en el aula Tema 7 Duración: 03:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio			
15				Examen Ordinario. EX: Técnica del tipo Examen Escrito Evaluación continua Presencial Duración: 02:30
16				
17				Examen final. EX: Técnica del tipo Examen Escrito Evaluación sólo prueba final No presencial Duración: 02:30

Para el cálculo de los valores totales, se estima que por cada crédito ECTS el alumno dedicará dependiendo del plan de estudios, entre 26 y 27 horas de trabajo presencial y no presencial.

* El cronograma sigue una planificación teórica de la asignatura y puede sufrir modificaciones durante el curso derivadas de la situación creada por la COVID-19.

7. Actividades y criterios de evaluación

7.1. Actividades de evaluación de la asignatura

7.1.1. Evaluación continua

Sem.	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
5	Trabajo sobre filtrado de señal.	TI: Técnica del tipo Trabajo Individual	No Presencial	00:00	15%	5 / 10	CG4 CG6 CE10 CG2
8	Trabajo sobre fusión de datos mediante filtro complementario.	TI: Técnica del tipo Trabajo Individual	No Presencial	00:00	15%	5 / 10	CG4 CG6 CE10 CG2
10	Trabajo sobre fusión de datos mediante filtro Madgwick.	TI: Técnica del tipo Trabajo Individual	No Presencial	04:00	25%	5 / 10	CG4 CE10 CG2
11	Trabajo sobre fusión de datos mediante filtro Kalman.	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	04:00	15%	5 / 10	
15	Examen Ordinario.	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	02:30	30%	5 / 10	CG4 CG6 CE10 CG2

7.1.2. Evaluación sólo prueba final

Sem	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
17	Examen final.	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	No Presencial	02:30	100%	5 / 10	

7.1.3. Evaluación convocatoria extraordinaria

No se ha definido la evaluación extraordinaria.

7.2. Criterios de evaluación

Los conocimientos se evaluarán mediante (véase también la tabla anterior):

- Un examen final ordinario en el que se evaluarán los conocimientos de toda la asignatura, con una valoración entre el 30% y el 45% de la nota final.
- Trabajos individuales. La valoración de los trabajos tendrá un peso entre el 40% y el 55% de la nota.
- Trabajo en grupo. La valoración de los trabajos tendrá un peso del 15% de la nota.

En caso de suspenso el/la alumno/a tendrá la oportunidad de acudir al examen final extraordinario de Julio, en el que se evaluarán los conocimientos de toda la asignatura. La ponderación será la misma que la del examen ordinario si se han realizado todos los trabajos y una ponderación de entre el 45% y el 60% en el caso de no haber realizado algún trabajo.

El aprobado se establece en 5.0, teniendo en cuenta una escala de 0 a 10.

8. Recursos didácticos

8.1. Recursos didácticos de la asignatura

Nombre	Tipo	Observaciones
Moodle	Recursos web	Transparencias de los temas.
Multi-Sensor Data Fusión with MATLAB	Bibliografía	Jitendra R. Raol
Multisensor Data Fusion	Bibliografía	Edward Waltz, James Llinas
Artículos científicos diversos	Bibliografía	
Software Defined Radio using MATLAB Simulink and the RTL-SDR	Bibliografía	Bob Stewart, Kenneth Barlee