



This PDF is provided by the International Telecommunication Union (ITU) Library & Archives Service from an officially produced electronic file.

Ce PDF a été élaboré par le Service de la bibliothèque et des archives de l'Union internationale des télécommunications (UIT) à partir d'une publication officielle sous forme électronique.

Este documento PDF lo facilita el Servicio de Biblioteca y Archivos de la Unión Internacional de Telecomunicaciones (UIT) a partir de un archivo electrónico producido oficialmente.

، قسم المكتبة والمحفوظات، وهي مأخوذة من ملف إلكتروني جرى (ITU) مقدمة من الاتحاد الدولي للاتصالات PDF هذه النسخة بنسق إعداده رسمياً.

本 PDF 版本由国际电信联盟（ITU）图书馆和档案服务室提供。来源为正式出版的电子文件。

Настоящий файл в формате PDF предоставлен библиотечно-архивной службой Международного союза электросвязи (МСЭ) на основе официально созданного электронного файла.



Reglamento de Radiocomunicaciones

Recomendaciones UIT-R
incorporadas por referencia

Edición de 2012





Reglamento de Radiocomunicaciones

Recomendaciones UIT-R
incorporadas por referencia

Edición de 2012



© UIT 2012

Reservados todos los derechos. Ninguna parte de esta publicación puede reproducirse por ningún procedimiento sin previa autorización escrita por parte de la UIT.

Nota de la Secretaría

La revisión del Reglamento de Radiocomunicaciones, que complementa la Constitución y el Convenio de la Unión Internacional de Telecomunicaciones, incluye las decisiones de las Conferencias Mundiales de Radiocomunicaciones de 1995 (CMR-95), de 1997 (CMR-97), de 2000 (CMR-2000), de 2003 (CMR-03), de 2007 (CMR-07) y de 2012 (CMR-12). La mayoría de las disposiciones de estos Reglamentos entrarán en vigor el 1 de enero de 2013; las disposiciones restantes se aplicarán a partir de las fechas específicas que se indican en el Artículo 59 del Reglamento de Radiocomunicaciones revisado.

Al preparar la Edición de 2012 del Reglamento de Radiocomunicaciones, la Secretaría corrigió los errores tipográficos que se habían señalado a la atención de la CMR-12 y que fueron aprobados por ésta.

En esta edición se utiliza el mismo sistema de numeración que el de la edición de 2001 del Reglamento de Radiocomunicaciones, especialmente:

Con respecto a los números de Artículo, esta edición sigue la numeración secuencial normal. Los números de Artículo no van seguidos por ninguna abreviatura (tal como «CMR-97», «CMR-2000», «CMR-03», «CMR-07» o «CMR-12»). En consecuencia, se considera que toda referencia a un Artículo, en cualquiera de las disposiciones de este Reglamento de Radiocomunicaciones (por ejemplo, en el número 13.1 del Artículo 13), en los textos de los Apéndices que figuran en el Volumen 2 de esta edición (por ejemplo, en el § 1 del Apéndice 2), en los textos de las Resoluciones que figuran en el Volumen 3 de esta edición (por ejemplo, en la Resolución 1 (Rev.CMR-97)), y en los textos de las Recomendaciones que figuran en el Volumen 3 de esta edición (por ejemplo, en la Recomendación 8), es una referencia al texto del Artículo en cuestión que figura en esta edición, a menos que se especifique lo contrario.

Con respecto a los números de disposición en los Artículos, esta edición continúa utilizando números compuestos que indican el número del Artículo y el número de la disposición en dicho Artículo (por ejemplo, el número 9.2B indica la disposición número 2B del Artículo 9). La abreviatura «(CMR-12)», «(CMR-07)», «(CMR-03)», «(CMR-2000)» o «(CMR-97)» al final de una disposición de este tipo indica que la disposición pertinente se modificó o añadió en la CMR-12, en la CMR-07, en la CMR-03, en la CMR-2000 o en la CMR-97, según el caso. La ausencia de una abreviatura al final de la disposición significa que ésta es idéntica a la disposición del Reglamento de Radiocomunicaciones simplificado que se aprobó en la CMR-95, y cuyo texto completo figura en el Documento 2 de la CMR-97.

Con respecto a los números de Apéndice, esta edición sigue la numeración secuencial normal, añadiendo la abreviatura adecuada tras el número del Apéndice (tal como «(CMR-97)», «(CMR-2000)», «(CMR-03)», «(CMR-07)» o «(CMR-12)»), según el caso. Por regla general, toda referencia a un Apéndice, en cualquiera de las disposiciones de este Reglamento de Radiocomunicaciones, en los textos de los Apéndices que figuran en el Volumen 2 de esta edición, en los textos de las Resoluciones y de las Recomendaciones incluidas en el Volumen 3 de esta edición se presentan de la manera normalizada (por ejemplo, «Apéndice 30 (Rev.CMR-12)») si no se describen de forma explícita en el texto (por ejemplo, Apéndice 4 modificado por la CMR-12). En los textos de los Apéndices que se modificaron parcialmente en la CMR-12, las disposiciones que fueron modificadas por dicha Conferencia se indican con la abreviatura «(CMR-12)» al final del texto en cuestión. Si se hace referencia a un Apéndice sin ninguna abreviatura tras el número del Apéndice, en los textos de esta edición (por ejemplo, en el número 13.1), o sin ninguna otra descripción, dicha referencia se considera como una referencia al texto del Apéndice correspondiente que figura en esta edición.

En el texto del Reglamento de Radiocomunicaciones se ha utilizado el símbolo, ↑, para representar las cantidades relacionadas con un enlace ascendente. Asimismo, el símbolo, ↓, ha sido utilizado para representar las cantidades relacionadas con un enlace descendente.

Se utilizan en general las abreviaturas de los nombres de las conferencias administrativas mundiales de radiocomunicaciones y de las conferencias mundiales de radiocomunicaciones. Estas abreviaturas se indican a continuación.

Abreviatura	Conferencia
CAMR Mar	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones encargada de cuestiones relativas al servicio móvil marítimo (Ginebra, 1967)
CAMR-71	Conferencia Administrativa Mundial de Telecomunicaciones Espaciales (Ginebra, 1971)
CAMRM-74	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones Marítimas (Ginebra, 1974)
CAMR SAT-77	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones para la radiodifusión por satélite (Ginebra, 1977)
CAMR-Aer2	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones del servicio móvil aeronáutico (R) (Ginebra, 1978)
CAMR-79	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 1979)
CAMR Mob-83	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones para los servicios móviles (Ginebra, 1983)
CAMR HFBC-84	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones para la planificación de las bandas de ondas decamétricas atribuidas al servicio de radiodifusión (Ginebra, 1984)
CAMR Orb-85	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones sobre la utilización de la órbita de los satélites geoestacionarios y la planificación de los servicios espaciales que la utilizan (Primera Reunión – Ginebra, 1985)
CAMR HFBC-87	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones para la planificación de las bandas de ondas decamétricas atribuidas al servicio de radiodifusión (Ginebra, 1987)
CAMR Mob-87	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones para los servicios móviles (Ginebra, 1987)
CAMR Orb-88	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones sobre la utilización de la órbita de los satélites geoestacionarios y la planificación de los servicios espaciales que la utilizan (Segunda Reunión – Ginebra, 1988)
CAMR-92	Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones para examinar la atribución de frecuencias en ciertas partes del espectro (Málaga-Torremolinos, 1992)
CMR-95	Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 1995)
CMR-97	Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 1997)
CMR-2000	Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Estambul, 2000)
CMR-03	Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 2003)
CMR-07	Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 2007)
CMR-12	Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones, (Ginebra, 2012)
CMR-15	Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones, 2015 ¹

¹ La fecha de esta conferencia no es definitiva.

VOLUMEN 4

Recomendaciones UIT-R incorporadas por referencia*

ÍNDICE

	Página
Rec. UIT-R TF.460-6	Emisiones de frecuencias patrón y señales horarias..... 1
Rec. UIT-R M.476-5	Equipos telegráficos de impresión directa en el servicio móvil marítimo..... 7
Rec. UIT-R M.489-2	Características técnicas de los equipos de radiotelefonía en ondas métricas utilizados en el servicio móvil marítimo con una separación de 25 kHz entre canales adyacentes..... 19
Rec. UIT-R M.492-6	Procedimientos de explotación para la utilización de equipos telegráficos de impresión directa en el servicio móvil marítimo..... 21
Rec. UIT-R P.525-2	Cálculo de la atenuación en el espacio libre 31
Rec. UIT-R P.526-11	Propagación por difracción 35
Rec. UIT-R M.541-9	Procedimientos de explotación para la utilización de equipos de llamada selectiva digital en el servicio móvil marítimo 75
Rec. UIT-R M.585-6	Asignación y uso de identidades del servicio móvil marítimo (véase el anexo I)..... 113
Rec. UIT-R M.625-3	Equipos telegráficos de impresión directa que emplean la identificación automática en el servicio móvil marítimo 123
Rec. UIT-R M.633-4	Características de transmisión de un sistema de radiobalizas de localización de siniestros por satélite (RLS por satélite) que utiliza un sistema de satélites en la banda de 406 MHz..... 183
Rec. UIT-R S.672-4	Diagramas de radiación de antenas de satélite para utilizar como objetivo de diseño en el servicio fijo por satélite que emplea satélites geostacionarios..... 185
Rec. UIT-R M.690-1	Características técnicas de las radiobalizas de localización de siniestros (RLS) que funcionan con frecuencias portadoras de 121,5 MHz y 243 MHz..... 211
Rec. UIT-R P.838-3	Modelo de la atenuación específica debida a la lluvia para los métodos de predicción 213
Rec. UIT-R M.1084-4	Soluciones provisionales para la utilización más eficaz de la banda 156-174 MHz por las estaciones del servicio móvil marítimo (véanse los Cuadros 1 y 3 del Anexo 4) 221
Rec. UIT-R SM.1138-2	Determinación de las anchuras de banda necesarias, con inclusión de ejemplos de cálculo de las mismas y ejemplos conexos de denominación de emisiones..... 233

* En algunas de estas Recomendaciones, adoptadas antes del 1 de enero de 2001, el prefijo «S» indicado delante de las referencias a los textos del RR se mantiene hasta que las Recomendaciones correspondientes se modifiquen de acuerdo con los procedimientos normalizados.

Rec. UIT-R SA.1154	Disposiciones para proteger los servicios de investigación espacial (IE), operaciones espaciales (OE) y exploración de la Tierra por satélite (ETS) y facilitar la comparación con el servicio móvil en las bandas 2 025-2 110 MHz y 2 200-2 290 MHz	241
Rec. UIT-R M.1171	Procedimientos de radiotelefonía en el servicio móvil marítimo.....	271
Rec. UIT-R M.1172	Abreviaturas y señales diversas que habrán de utilizarse para las radio-comunicaciones en el servicio móvil marítimo.....	281
Rec. UIT-R M.1173	Características técnicas de los transmisores de banda lateral única utilizados para la radiotelefonía en el servicio móvil marítimo, en las bandas comprendidas entre 1 606,5 kHz (1 605 kHz en la Región 2) y 4 000 kHz y entre 4 000 kHz y 27 500 kHz	315
Rec. UIT-R M.1174-2	Características técnicas de los equipos utilizados para las comunicaciones a bordo de barcos en las bandas comprendidas entre 450 y 470 MHz	317
Rec. UIT-R M.1187-1	Método de cálculo de la región potencialmente afectada para una red del servicio móvil por satélite que funcione en la gama de 1-3 GHz y utilice órbitas circulares.....	319
Rec. UIT-R S.1256	Metodología para determinar la densidad de flujo de potencia total máxima en la órbita de los satélites geoestacionarios en la banda 6 700-7 075 MHz producida por enlaces de conexión de sistemas de satélites no geoestacionarios del servicio móvil por satélite en el sentido de transmisión espacio-Tierra	325
Rec. UIT-R RS.1260-1	Posibilidad de compartición entre sensores activos a bordo de vehículos espaciales y otros servicios en la gama 420-470 MHz	333
Rec. UIT-R BO.1293-2	Límites de protección y métodos de cálculo correspondientes para la interferencia causada a los sistemas de radiodifusión por satélite en los que intervienen emisiones digitales.....	349
Rec. UIT-R S.1340	Compartición entre los enlaces de conexión del servicio móvil por satélite y el servicio de radionavegación aeronáutica en el sentido Tierra-espacio en la banda 15,4-15,7 GHz	361
Rec. UIT-R S.1341	Compartición entre los enlaces de conexión del servicio móvil por satélite y el servicio de radionavegación aeronáutica en el sentido espacio-Tierra en la banda 15,4-15,7 GHz y protección del servicio de radioastronomía en la banda 15,35-15,4 GHz.....	377
Rec. UIT-R S.1428-1	Diagramas de radiación de referencia de estación terrena del SFS para su utilización en la evaluación de interferencias relativas a satélites no OSG en las bandas de frecuencias entre 10,7 GHz y 30 GHz	391
Rec. UIT-R BO.1443-2	Diagramas de antena de referencia de estación terrena del servicio de radiodifusión por satélite para utilizar en la evaluación de la interferencia entre satélites no geoestacionarios en las bandas de frecuencias incluidas en el Apéndice 30 del RR	395
Rec. UIT-R M.1583-1	Cálculo de la interferencia entre los sistemas no geoestacionarios del servicio móvil por satélite o del servicio de radionavegación por satélite y los emplazamientos de los telescopios de radioastronomía.....	403
Rec. UIT-R S.1586-1	Cálculo de los niveles de emisión no deseada producidos por un sistema del servicio fijo por satélite no geoestacionario en localizaciones de radioastronomía	411
Rec. UIT-R F.1613	Requisitos de operación y de instalación para sistemas de acceso inalámbrico fijo del servicio fijo en la Región 3 para asegurar la protección de sistemas del servicio de exploración de la Tierra por satélite (activo) y del servicio de investigación espacial (activo) en la banda 5 250-5 350 MHz	419
Rec. UIT-R RA.1631	Diagrama de antena de referencia de radioastronomía para uso en el análisis de compatibilidad entre sistemas no OSG y estaciones del servicio de radioastronomía basado en el concepto de dfpe	435
Rec. UIT-R RS.1632	Compartición en la banda 5 250-5 350 MHz entre el servicio de exploración de la Tierra por satélite (activo) y los sistemas de acceso inalámbrico (incluidas las redes radioeléctricas de área local) en el servicio móvil	439

	Página	
Rec. UIT-R M.1638	Características y criterios de protección para estudios de compartición de los radares de radiolocalización, radionavegación aeronáutica y meteorológicos que funcionan en las bandas de frecuencia entre 5 250 y 5 850 MHz.....	467
Rec. UIT-R M.1642-2	Metodología para evaluar el valor máximo de la densidad de flujo de potencia equivalente combinada de una estación del servicio de radionavegación aeronáutica procedente de todos los sistemas del servicio de radionavegación por satélite que funcionan en la banda 1 164-1 215 MHz.....	477
Rec. UIT-R M.1643	Requisitos técnicos y operacionales de las estaciones terrenas de aeronave del servicio móvil aeronáutico por satélite incluidas las que utilizan transpondedores de redes del servicio fijo por satélite en la banda de frecuencias 14-14,5 GHz (Tierra-espacio).....	493
Rec. UIT-R M.1652-1	Selección dinámica de frecuencias* en sistemas de acceso inalámbrico, incluidas las redes radioeléctricas de área local, para proteger el servicio de radiodeterminación en la banda de 5 GHz.....	499
Rec. UIT-R M.1827	Requisitos técnicos y operacionales de las estaciones del servicio móvil aeronáutico (R) limitado a las aplicaciones de superficie en aeropuertos, y para estaciones del servicio móvil aeronáutico limitado a las aplicaciones de seguridad aeronáutica (SA) en la banda 5 091-5 150 MHz.....	519
Rec. UIT-R M.2013	Características técnicas de los sistemas de radionavegación aeronáutica no OACI que funcionan en torno a 1 GHz y criterios de protección de los mismos.....	525
Lista de las disposiciones reglamentarias, números y Resoluciones inclusive, que incorporan por referencia Recomendaciones UIT-R.....		535

* Selección dinámica de frecuencias es un término general utilizado en esta Recomendación para describir técnicas de reducción de la interferencia que permiten, entre otras cosas, la detección y prevención de la interferencia cocanal con respecto a los sistemas de radar.

RECOMENDACIÓN UIT-R TF.460-6*

Emisiones de frecuencias patrón y señales horarias

(Cuestión UIT-R 102/7)

(1970-1974-1978-1982-1986-1997-2002)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que la Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 1979) (CAMR-79), ha atribuido a los servicios de frecuencias patrón y de señales horarias las frecuencias $20 \text{ kHz} \pm 0,05 \text{ kHz}$, $2,5 \text{ MHz} \pm 5 \text{ kHz}$ ($2,5 \text{ MHz} \pm 2 \text{ kHz}$ en la Región 1), $5 \text{ MHz} \pm 5 \text{ kHz}$, $10 \text{ MHz} \pm 5 \text{ kHz}$, $15 \text{ MHz} \pm 10 \text{ kHz}$, $20 \text{ MHz} \pm 10 \text{ kHz}$ y $25 \text{ MHz} \pm 10 \text{ kHz}$;
- b) que se emiten frecuencias patrón y señales horarias suplementarias en otras bandas de frecuencias;
- c) las disposiciones del Artículo 26 del Reglamento de Radiocomunicaciones;
- d) la constante necesidad de una estrecha colaboración entre la Comisión de Estudio 7 de Radiocomunicaciones y la Organización Marítima Internacional (OMI), la Organización de la Aviación Civil Internacional (OACI), la Conferencia General de Pesos y Medidas (CGPM), el Bureau international des poids et mesures (BIPM) y el International Earth Rotation Service (IERS), así como con los miembros interesados del Consejo Internacional de Uniones Científicas (CIUC);
- e) que conviene mantener la coordinación mundial de las emisiones de frecuencias patrón y de señales horarias;
- f) que es necesario difundir las frecuencias patrón y las señales horarias de conformidad con la definición del segundo de la XIII Conferencia General de Pesos y Medidas, 1967;
- g) que sigue siendo necesario poder disponer inmediatamente del Tiempo Universal (UT) con una incertidumbre de una décima de segundo,

recomienda

- 1** que todas las emisiones de frecuencias patrón y señales horarias se ajusten lo más posible al Tiempo Universal Coordinado (UTC) (véase el Anexo 1); que las señales horarias no difieran del UTC en más de 1 ms; que en las frecuencias patrón no haya una desviación superior a 1×10^{-10} y que las señales horarias emitidas por cada estación transmisora tengan una relación conocida con la fase de la portadora;
- 2** que las emisiones de señales horarias y frecuencias patrón y otras emisiones de señales horarias destinadas a aplicaciones científicas (con la posible excepción de las dedicadas a sistemas especiales) contengan información sobre UT1 – UTC y TAI – UTC (véase el Anexo 1).

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la OMI, la OACI, la CGPM, el BIPM, el IERS, la Unión Internacional Geodésica y Geofísica (UIGG), la Unión Radiocientífica Internacional (URSI) y la Unión Astronómica Internacional (UAI).

ANEXO 1

Escalas de tiempo**A Tiempo Universal (UT)**

El UT es la designación general de las escalas de tiempo basadas en la rotación de la Tierra.

En las aplicaciones en las que no se puede tolerar una imprecisión de unas centésimas de segundo, es necesario especificar las formas de UT que deben utilizarse:

- UT0 es el tiempo solar medio, del meridiano origen, obtenido a partir de observaciones astronómicas directas;
- UT1 es el UT0 con correcciones de los ligeros movimientos de la Tierra con relación al eje de rotación (variación polar);
- UT2 es el UT1 con corrección de los efectos de las pequeñas fluctuaciones estacionales en la velocidad de rotación de la Tierra;
- UT1 se utiliza en este texto ya que corresponde directamente a la posición angular de la Tierra en torno a su eje de rotación diurna.

Definiciones abreviadas de los términos citados más arriba, se encuentran en las publicaciones del IERS (París, Francia).

B Tiempo Atómico Internacional (TAI)

La escala de referencia de TAI, basada en el segundo (SI), como se obtiene con arreglo algeode rotativo, la forma el BIPM con la información de reloj facilitada por establecimientos colaboradores. Tiene forma de escala continua, es decir, en días, horas, minutos y segundos, desde el 1 de enero de 1958 (aprobada por el CGPM en 1971).

C Tiempo Universal Coordinado (UTC)

El UTC es la escala de tiempo mantenida por el BIPM, con la participación del IERS, y constituye la base de una difusión coordinada de frecuencias patrón y señales horarias. Corresponde exactamente en cuanto al régimen de transcurso con el TAI aunque difiere de él en un número entero de segundos.

La escala de UTC se ajusta mediante inserción u omisión de segundos (segundos intercalares positivos o negativos) necesarios para asegurar una concordancia aproximada con UT1.

D DUT1

El valor de la diferencia prevista $UT1 - UTC$, conforme se difunde con las señales horarias se designa DUT1; con lo que: $DUT1 \approx UT1 - UTC$. DUT1 puede considerarse como una corrección que ha de hacerse a UTC para obtener una aproximación mejor a UT1.

Los valores de DUT1 los da el IERS en múltiplos de 0,1 s.

Se aplican las siguientes normas de explotación:

1 Tolerancias

- 1.1 La magnitud de DUT1 no debe exceder de 0,8 s.
- 1.2 La diferencia entre UTC y UT1 no debe exceder de $\pm 0,9$ s (véase la Nota 1).
- 1.3 La desviación de (UTC + DUT1) no debe exceder de $\pm 0,1$ s.

NOTA 1 – La diferencia entre los valores máximos de DUT1 y la máxima diferencia entre UTC y UT1 representa la desviación admisible de (UTC + DUT1) de UT1 y constituye una protección del IERS contra variaciones imprevisibles en la velocidad de rotación de la Tierra.

2 Segundos intercalares

- 2.1 Un segundo intercalar positivo o negativo debe ser el último segundo de un mes UTC, pero hay que dar preferencia en primer lugar al final de diciembre y de junio, y en segundo lugar al final de marzo y septiembre.
- 2.2 Un segundo intercalar positivo comienza a las 23h 59m 60s y termina a las 0h 0m 0s del primer día del mes siguiente. En el caso de un segundo intercalar negativo, 23h 59m 58s irá seguido, un segundo después, por 0h 0m 0s del primer día del mes siguiente (véase el Anexo 3).
- 2.3 El IERS debe tomar la decisión de insertar un segundo intercalar, y anunciarla con una antelación de por lo menos 8 semanas.

3 Valor de DUT1

- 3.1 Se pide al IERS que determine el valor de DUT1 y su fecha de introducción y dé a conocer estos datos con un mes de antelación. En casos excepcionales de variaciones bruscas de la velocidad de rotación de la Tierra, el IERS puede anunciar una corrección con una antelación de dos semanas, como mínimo.
- 3.2 Las administraciones y organizaciones utilizarán el valor de DUT1 indicado por el IERS para las emisiones de frecuencias patrón y de señales horarias, y se les encarece que den a la información la mayor difusión posible a través de publicaciones periódicas, boletines, etc.
- 3.3 Cuando el DUT1 se difunda en código, el código debe ajustarse a los siguientes principios (a reserva de lo indicado en el § 3.4):
 - la magnitud de DUT1 la especifica el número de marcas acentuadas de segundos, y el signo de DUT1 lo especifica la posición de las marcas acentuadas de segundos con relación a la marca de minuto. La ausencia de estas señales acentuadas indica $DUT1 = 0$;
 - la información codificada debe emitirse después de cada minuto identificado si ello es compatible con el formato de la emisión. En caso contrario la información codificada debe emitirse, como mínimo absoluto, después de cada uno de los cinco primeros minutos identificados de cada hora.

En el Anexo 2 figuran todos los detalles del código.

- 3.4 La información de DUT1, concebida primordialmente para el equipo de decodificación automática y utilizada con él, puede ir seguida de un código distinto, pero debe emitirse después de cada minuto identificado si ello es compatible con el formato de la emisión. En caso contrario la información codificada debe emitirse, como mínimo absoluto, después de cada uno de los cinco primeros minutos identificados de cada hora.

3.5 Cualquier otra información que pueda emitirse en la parte de la emisión de las señales horarias indicada en los § 3.3 y 3.4 para la información codificada de DUT1 debería ser de un formato lo bastante diferente para que no se confunda con DUT1.

3.6 Además, las indicaciones de UT1 – UTC podrán darse con igual o mayor precisión por otros medios, por ejemplo, mediante mensajes asociados a los boletines marítimos o a las previsiones meteorológicas, etc.; los anuncios de futuros segundos a intercalar pueden hacerse también por estos medios.

3.7 Se ruega al IERS que siga publicando los valores definitivos de las diferencias: UT1 – UTC y UT2 – UTC.

E DTAI

El valor de la diferencia TAI – UTC, conforme se difunde con las señales horarias se designará DTAI. DTAI = TAI – UTC puede considerarse como una corrección que ha de hacerse a UTC para obtener TAI.

Los valores de TAI – UTC se publican en la Circular T del BIPM. El IERS debería anunciar el valor de DTAI en múltiplos enteros de un segundo en el mismo anuncio de la inserción de un segundo intercalar (véase el § 2 del punto D).

ANEXO 2

Código para la transmisión DUT1

Los valores positivos de DUT1 se indicarán acentuando un número, n , de marcas de segundo consecutivas que siguen a la marca de minuto, a partir de la marca del primer segundo hasta la marca del segundo, n , inclusive; n es un número entero comprendido entre 1 y 8, ambos inclusive.

$$DUT1 = (n \times 0,1) \text{ s}$$

Los valores negativos de DUT1 se indicarán acentuando un número, m , de las marcas de segundo consecutivas que siguen a la marca de minutos a partir de la marca del noveno segundo hasta la marca del segundo ($8 + m$) inclusive; siendo m un número entero comprendido entre 1 y 8, ambos inclusive.

$$DUT1 = -(m \times 0,1) \text{ s}$$

La ausencia de marcas acentuadas de segundo, indicará el valor 0 para DUT1.

Las marcas de segundo pueden acentuarse, por ejemplo, alargando, duplicando, separando en dos o modulando mediante un tono las marcas normales de segundo.

Ejemplos:

FIGURA 1
DUT1 = +0,5 s

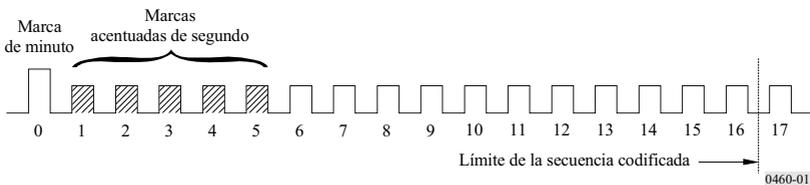
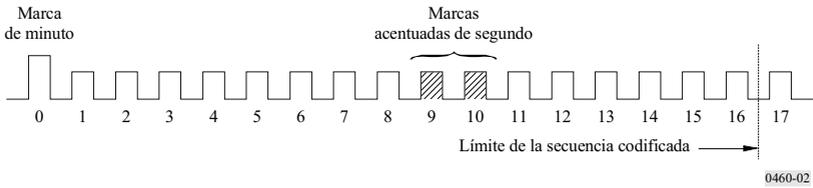


FIGURA 2
DUT1 = -0,2 s



ANEXO 3

Asignación de fechas a los sucesos próximos a un segundo intercalar

La asignación de fechas a los sucesos próximos a un segundo intercalar se hará de la manera siguiente:

FIGURA 3
Segundo intercalar positivo

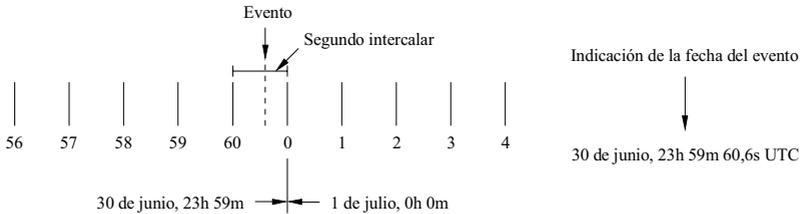
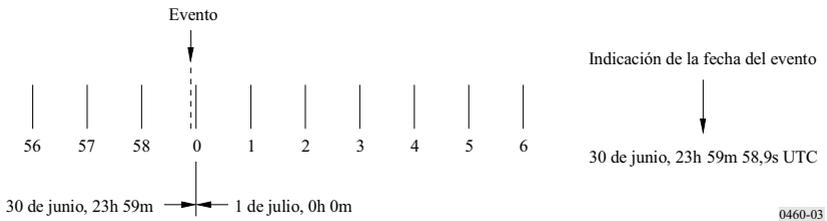


FIGURA 4
Segundo intercalar negativo



RECOMENDACIÓN UIT-R M.476-5*

**EQUIPOS TELEGRÁFICOS DE IMPRESIÓN DIRECTA EN
EL SERVICIO MÓVIL MARÍTIMO****

(Cuestión UIT-R 5/8)

(1970-1974-1978-1982-1986-1995)

Resumen

Esta Recomendación define en el Anexo 1 las características de los sistemas de detección y corrección de errores de los equipos telegráficos de impresión directa existentes. El Anexo 1 indica las características técnicas de la transmisión, el código y los modos de funcionamiento que han de emplearse en el servicio móvil marítimo. Los equipos nuevos deben ajustarse a la Recomendación UIT-R M.625.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que se pone de manifiesto la necesidad de interconectar por medio de circuitos radiotelegráficos a las estaciones móviles, o a las estaciones costeras y las móviles, provistas de aparatos aritméticos que utilizan el Alfabeto Telegráfico Internacional N.º 2 del UIT-T;
- b) que las comunicaciones por telegrafía de impresión directa del servicio móvil marítimo pueden clasificarse en las siguientes categorías:
 - b.a servicio telegráfico entre un barco y una estación costera;
 - b.b servicio telegráfico entre un barco y una estación de tierra (por ejemplo, la oficina del armador), a través de una estación costera;
 - b.c servicio télex entre un barco y un abonado de la red télex internacional;
 - b.d difusión telegráfica desde una estación costera a uno o más barcos;
 - b.e servicio telegráfico entre dos barcos, o entre un barco y un número indeterminado de barcos;
- c) que estas categorías son de naturaleza diferente y que, en consecuencia, las calidades de transmisión necesarias difieren de una categoría a otra;
- d) que las categorías b.a, b.b y b.c pueden requerir una calidad de transmisión superior a la de las categorías b.d y b.e, ya que en las categorías b.a, b.b y b.c se pueden transmitir datos, mientras que los mensajes correspondientes a las categorías b.d y b.e se transmiten normalmente en lenguaje claro, siendo tolerable una calidad de transmisión inferior a la de las informaciones codificadas;

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI) y del Sector de Normalización de las Telecomunicaciones (UIT-T).

** Se ha mantenido esta Recomendación para facilitar el acceso a la información sobre los sistemas existentes, pero probablemente se suprimirá más adelante. Los equipos nuevos deberán ser conformes con la Recomendación UIT-R M.625, en la que se prevé el intercambio de señales de identificación, el empleo de señales de identificación de nueve cifras en el servicio móvil marítimo y la compatibilidad con el equipo existente conforme con la presente Recomendación.

Nota de la Secretaría: Las referencias al Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) que figuran en esta Recomendación hacen referencia al RR revisado por la Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones de 1995. Estos elementos relativos a dicho RR entrarán en vigor el 1.º de junio de 1998. En algunos casos, las referencias equivalentes al actual RR figuran también entre corchetes.

- e) que no se pueden aprovechar las ventajas del sistema ARQ en los servicios de las categorías b.d y b.e que, en principio, no incluyen canal de retorno;
- f) que para las categorías cuya naturaleza excluye el empleo del sistema ARQ, debiera utilizarse otro procedimiento, por ejemplo la corrección de errores en recepción sin canal de retorno;
- g) que los retardos de sincronización y puesta en fase deberán ser lo más cortos posible y no exceder de 5 s;
- h) que la mayoría de las estaciones de barco apenas si permiten el empleo simultáneo del transmisor y del receptor radioeléctricos;
- j) que el equipo a bordo de los barcos no debería ser ni demasiado complicado ni demasiado costoso,

recomienda

- 1 que en el caso que se utilice un sistema de detección y corrección de errores, para la telegrafía de impresión directa en el servicio móvil marítimo, deberá emplearse un sistema ARQ de 7 unidades o bien un sistema de corrección sin canal de retorno e indicación de errores, de 7 unidades, con el mismo código y recepción por diversidad en el tiempo;
- 2 que el equipo diseñado de acuerdo con el § 1 cumpla las especificaciones del Anexo 1.

ANEXO 1

1 Consideraciones generales (Modo A: Corrección de errores con solicitud de repetición (ARQ) y Modo B: Corrección de errores sin canal de retorno (FEC))

1.1 En los Modos A (ARQ) y B (FEC), se trata de un sistema sincrónico de un solo canal que utiliza el código detector de errores de 7 unidades descrito en el § 2 del presente Anexo.

1.2 Se utiliza la modulación MDF en el enlace radioeléctrico a 100 Bd. Los relojes del equipo que controlan la velocidad de modulación deberán tener una exactitud mejor que 30×10^{-6} .

NOTA 1 – Es posible que algunos equipos existentes no se ajusten a esta disposición.

1.3 La entrada y la salida del equipo terminal deben ser conformes al código aritmético de 5 unidades del Alfabeto Telegráfico Internacional N.º 2 del UIT-T con una velocidad de modulación de 50 Bd.

1.4 La clase de emisión es F1B o J2B con un desplazamiento de frecuencia en el enlace radioeléctrico de 170 Hz. Cuando la modulación por desplazamiento de frecuencia se efectúa aplicando señales de audiofrecuencia a la entrada de un transmisor de banda lateral única, la frecuencia central del espectro de audiofrecuencia ofrecido al transmisor debe ser de 1 700 Hz.

NOTA 1 – Hay actualmente en servicio equipos que utilizan una frecuencia central de 1 500 Hz. Esto puede exigir la adopción de medidas especiales para asegurar la compatibilidad.

1.5 La tolerancia de frecuencia radioeléctrica del transmisor y del receptor se tiene que ajustar a lo dispuesto en la Recomendación UIT-R SM.1137. Es conveniente que el receptor utilice la anchura de banda mínima utilizable (véase asimismo el Informe UIT-R M.585).

NOTA 1 – El valor de la anchura de banda del receptor debe estar preferentemente comprendido entre 270 Hz y 340 Hz.

2 Cuadro de conversión

2.1 Señales de información

CUADRO 1

Combinación N.º	Inversión letras	Inversión cifras	Alfabeto Telegráfico internacional N.º 2 Código	Señal de 7 unidades transmitida ⁽¹⁾
1	A	—	ZZAAA	BBBYYB
2	B	?	ZAAZZ	YBYBBB
3	C	:	AZZZA	BYBBYY
4	D	☒ ⁽³⁾	ZAAZA	BBYBYB
5	E	3	ZAAAA	YBBYBY
6	F	(2)	ZAZZA	BBYBBY
7	G	(2)	AZAZZ	BYBYBY
8	H	(2)	AAZAZ	BYBYBB
9	I	8	AZZAA	BYBBYY
10	J	Señal acústica	ZZAZA	BBBYBY
11	K	(ZZZZA	YBBBBY
12	L)	AZAAZ	BYBYBB
13	M	.	AAZZZ	BYBBBY
14	N	,	AAZZA	BYBBYB
15	O	9	AAAZZ	BYYYBB
16	P	0	AZZAZ	BYBBYB
17	Q	1	ZZLAZ	YBBBYB
18	R	4	AZAZA	BYBYBY
19	S	'	ZAZAA	BBBYYY
20	T	5	AAAAZ	YBYBBB
21	U	7	ZZZAA	YBBBYB
22	V	=	AZZZZ	YBBBBY
23	W	2	ZZAAZ	BBBYBY
24	X	/	ZAZZZ	YBYBBY
25	Y	6	ZAZAZ	BBBYBY
26	Z	+	ZAAAZ	BBYYBB
27	←	(Retrosoco del carro)	AAAAZ	YYBBBB
28	≡	(Cambio de línea)	AZAAA	YBBYBB
29	↓	(Inversión letras)	ZZZZZ	YBYBBY
30	↑	(Inversión cifras)	ZZAZZ	YBBYBY
31		Espacio	AAZAA	YYBBYB
32		Cinta no perforada	AAAAA	YBYBYB

- (1) B representa la frecuencia de emisión más elevada e Y la frecuencia de emisión más baja.
- (2) Sin asignar actualmente. (Véase la Recomendación UIT-T F.1 § C8.) La recepción de estas señales no debe, sin embargo, iniciar una solicitud de repetición.
- (3) Este nuevo símbolo ha sido adoptado por el UIT-T, aunque puede también utilizarse el símbolo ☒ para el mismo fin (Recomendación UIT-T F.1).

2.2 Señales de servicio

CUADRO 2

Modo A (ARQ)	Señal transmitida	Modo B (FEC)
Señal de control 1 (CS1)	BYBYBB	Señal de puesta en fase 1 Señal de puesta en fase 2
Señal de control 2 (CS2)	YBYBYB	
Señal de control 3 (CS3)	BYBBYB	
Desocupado β	BBYBBY	
Desocupado α	BBBBYY	
Repetición de señal	YBBYBB	

3 Características

3.1 Modo A (ARQ) (véanse las Figs. 1 y 2)

Sistema sincrónico que transmite bloques de tres caracteres desde una estación transmisora de información (ISS) hacia una estación receptora de información (IRS), pudiendo ambas estaciones, bajo la acción de la señal de control 3 (véase el § 2.2), invertir sus funciones.

3.1.1 Subordinación

3.1.1.1 La estación que inicia el establecimiento del circuito (estación que llama) se convierte en estación «directora» y la estación llamada en estación «subordinada».

Esta situación subsiste mientras se mantiene el circuito establecido, independientemente de cuál sea en un determinado momento la estación transmisora de información (ISS) o la estación receptora de información (IRS).

3.1.1.2 El reloj de la estación directora controla todo el circuito (véase el diagrama de temporización del circuito, Fig. 1).

3.1.1.3 El ciclo básico de temporización es de 450 ms y se compone, para cada estación, de un periodo de transmisión seguido de una pausa de transmisión durante la cual se efectúa la recepción.

3.1.1.4 El distribuidor de tiempo de transmisión de la estación directora está controlado por el reloj de la estación directora.

3.1.1.5 El distribuidor de tiempo de recepción de la estación subordinada está controlado por la señal recibida.

3.1.1.6 El distribuidor de tiempo de transmisión de la estación subordinada está enganchado en fase con el distribuidor de tiempo de recepción de la estación subordinada; es decir, que el intervalo de tiempo entre el final de la señal recibida y el comienzo de la señal transmitida (t_E en la Fig. 1) es constante.

3.1.1.7 El distribuidor de tiempo de recepción de la estación directora está controlado por la señal recibida.

3.1.2 La estación transmisora de información (ISS)

3.1.2.1 Pone la información que ha de transmitirse en forma de bloques de tres caracteres (3×7 elementos de señal), incluyendo, en caso necesario, señales de «desocupado β » para completar o rellenar bloques cuando no se dispone de información de tráfico.

3.1.2.2 Transmite un «bloque» en 210 ms, después de lo cual se produce una pausa de 240 ms, reteniendo en memoria el bloque transmitido hasta que se reciba la apropiada señal de control que confirme su correcta recepción por la estación receptora de información (IRS).

3.1.2.3 Numera los sucesivos bloques alternativamente «Bloque 1» y «Bloque 2», por medio de un sistema local de numeración. El primer bloque debe numerarse como «Bloque 1» o «Bloque 2», según que la señal de control recibida (véase el § 3.1.4.5) sea una señal de control 1 o una señal de control 2. La numeración de los sucesivos bloques se interrumpe en el momento de la recepción:

- de una petición de información,
- de una señal mutilada, o bien
- de una señal de control 3 (véase el § 2.2).

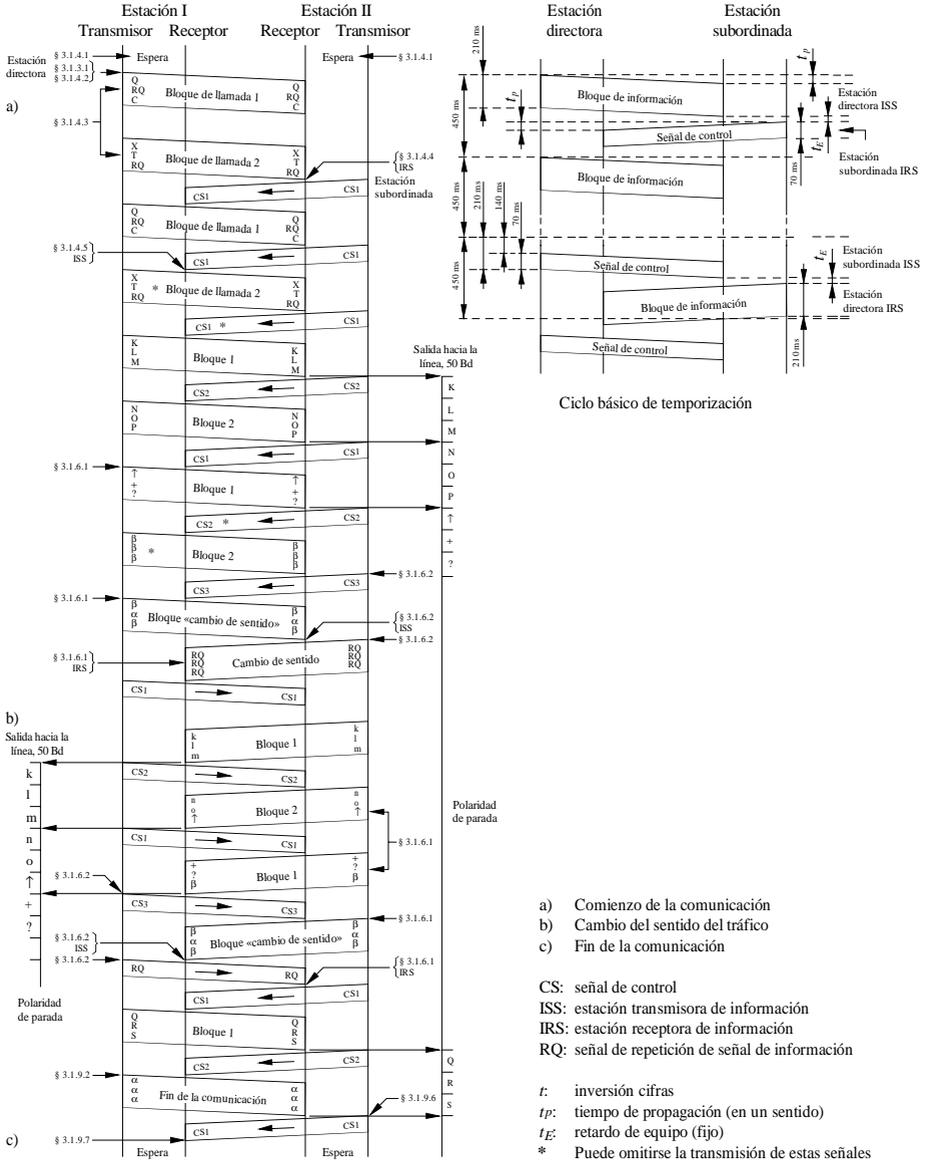
3.1.2.4 Transmite la información del Bloque 1 al recibir la señal de control 1 (véase el § 2.2).

3.1.2.5 Transmite la información del Bloque 2 al recibir la señal de control 2 (véase el § 2.2).

3.1.2.6 Transmite un Bloque de 3 «señales de repetición» (véase el § 2.2) al recibirse una señal mutilada.

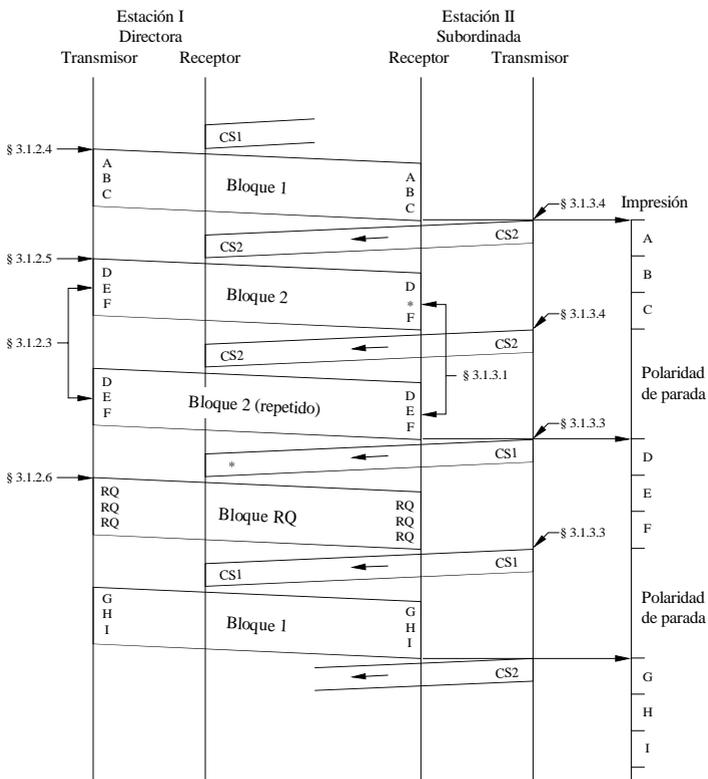
FIGURA 1
Modo A de funcionamiento

Número de llamada selectiva 32610 transmitido como $\boxed{Q(RQ)C} \boxed{XT(RQ)}$
(véase la Recomendación UIT-R M.491, § 2.3)



D01

FIGURA 2
Modo A en condiciones de error en la recepción



* Símbolo erróneo detectado

D02

3.1.3 La estación receptora de información (IRS)

3.1.3.1 Numera los bloques de tres caracteres recibidos alternativamente «Bloque 1» y «Bloque 2» por medio de un dispositivo local de numeración. La numeración se interrumpe en el momento de la recepción de:

- un bloque con uno o varios caracteres mutilados, o bien
- de un bloque que tenga por lo menos una «señal de repetición» (§ 3.1.2.6).

3.1.3.2 Tras la recepción de cada bloque, transmite una de las señales de control de 70 ms de duración, después de lo cual se produce una pausa de 380 ms.

3.1.3.3 Transmite la señal de control 1 al recibir:

- un «Bloque 2» no mutilado, o bien
- un «Bloque 1» mutilado, o bien
- un «Bloque 1» con una «señal de repetición», como mínimo.

3.1.3.4 Transmite la señal de control 2 al recibir:

- un «Bloque 1» no mutilado, o bien
- un «Bloque 2» mutilado, o bien
- un «Bloque 2» con una «señal de repetición», como mínimo.

3.1.4 Puesta en fase

3.1.4.1 Mientras no se establece el circuito, las dos estaciones están en posición de «espera». En este caso no se asigna ninguna posición ISS o IRS, ni directora ni subordinada, a ninguna estación.

3.1.4.2 La estación que desea establecer el circuito transmite la señal de «llamada». Esta señal está formada por dos bloques de tres señales (véase la Nota 1).

3.1.4.3 La señal de llamada contiene:

- en el primer bloque: una «señal de repetición» en el lugar del segundo carácter y cualquier combinación de señales de información (véase la Nota 2) en las posiciones del primer y del tercer caracteres,
- en el segundo bloque: una «señal de repetición» en el lugar del tercer carácter, precedida de cualquier combinación de las 32 señales de información (véase la Nota 2) en el lugar de los dos primeros caracteres.

3.1.4.4 Al recibir la señal de llamada apropiada, la estación llamada pasa de la posición «espera» a la posición IRS y transmite la señal de control 1 o la señal de control 2.

3.1.4.5 Al recibir dos señales idénticas consecutivas de control, la estación que llama pasará a la posición ISS y actuará según los § 3.1.2.4 y 3.1.2.5.

NOTA 1 – A una estación que utilice la señal de llamada en bloques se le asignará un número conforme al RR (números S19.37, S19.83 y S19.92 a S19.95 [números 2088, 2134 y 2143 a 2146] del RR).

NOTA 2 – La composición de estas señales y su asignación a los barcos requiere un acuerdo internacional (véase la Recomendación UIT-R M.491).

3.1.5 Reposición de fase (Nota 1)

3.1.5.1 Cuando la recepción de bloques de información o de señales de control esté continuamente mutilada, el sistema volverá a la posición «espera» después de un tiempo predeterminado (que decidirá el usuario) (como tiempo predeterminado se prefiere la duración de 32 ciclos de 450 ms), de repetición continua; la estación directora en el momento de la interrupción, iniciará inmediatamente la reposición de fase de acuerdo con el procedimiento indicado en el § 3.1.4.

3.1.5.2 Si, en el momento de la interrupción, la estación subordinada está en la posición estación receptora de información (IRS), la señal de control que ha de transmitirse después de la reposición de fase será la misma que la última enviada antes de la interrupción, para evitar la pérdida de un bloque de información al reanudarse la comunicación. (Es posible que algunos equipos existentes no se ajusten a esta disposición.)

3.1.5.3 Sin embargo, si en el momento de la interrupción, la estación subordinada está en la posición ISS, transmite, después de recibir los bloques de llamada adecuados:

- la señal de control 3, o bien
- la señal de control 1 ó 2, de conformidad con el § 3.1.4.4, y a continuación la señal de control 3 para iniciar el cambio a la posición ISS.

3.1.5.4 De no efectuarse la reposición de fase en el intervalo de interrupción del § 3.1.9.1, el sistema vuelve a la posición «espera» y no se realizan nuevos intentos de reposición de fase.

NOTA 1 – Ciertas estaciones costeras no efectúan la reposición de fase (véase asimismo la Recomendación UIT-R M.492).

3.1.6 Cambio de posición

3.1.6.1 La estación transmisora de información (ISS):

- Transmite para iniciar el cambio de dirección del tráfico, la secuencia de señales de información «inversión cifras», «más» (Z), «interrogación» (B) (véase la Nota 1) seguida, si es necesario por una o más señales «desocupado β » que completen un bloque.
- Transmite, al recibir una señal de control 3, un bloque que contiene las señales «desocupado β », «desocupado α », «desocupado β ».
- Pasa a la posición IRS al recibir una «señal de repetición».

3.1.6.2 La estación receptora de información (IRS):

- Transmite la señal de control 3:
 - a) cuando la estación desea pasar a la posición ISS,
 - b) al recibir un bloque en que finalice la secuencia de señales de información «inversión cifras», «más» (Z), «interrogación» (B) (véase la Nota 1) o al recibir el bloque siguiente; en este último caso, la IRS deberá hacer caso omiso de que el último bloque tenga o no mutilados uno o varios caracteres:
- pasa a la posición ISS después de recibir un bloque que contenga la secuencia de señales «desocupado β » – «desocupado α » – «desocupado β »;
- transmite una «señal de repetición» como estación directora o un bloque de tres «señales de repetición» como estación subordinada, después de haber pasado a la posición ISS.

NOTA 1 – En la red télex, la secuencia de combinación de señales N.º 26 – combinación N.º 2, transmitida cuando los teleimpresores se hallan en la posición cifras – se utiliza para iniciar la inversión del flujo de información de tráfico. La IRS, por tanto, debe vigilar si la información de tráfico se produce en el modo «letras» o «cifras» con vistas al correcto funcionamiento, de extremo a extremo, del sistema.

3.1.7 Salida hacia la línea

3.1.7.1 La señal en el terminal de salida «línea» es una señal arrítmica de 5 unidades, con una velocidad de modulación de 50 Bd.

3.1.8 Distintivo

3.1.8.1 Se utiliza la secuencia WRU (¿Quién es usted?), consistente en la combinación N.ºs 30 y 4 del Alfabeto Telegráfico Internacional N.º 2 del UIT-T, para solicitar la identificación del terminal.

3.1.8.2 La estación receptora de información (IRS), al recibir un bloque que contiene la secuencia WRU, que accionará el generador de distintivos de teleimpresor:

- cambia la dirección del tráfico de acuerdo con el § 3.1.6.2;
- transmite los caracteres de señales de información derivados del generador de distintivos de teleimpresor;
- tras la transmisión de dos bloques de señales «desocupado β » (una vez finalizado el distintivo, o en ausencia del distintivo), cambia el sentido del tráfico de acuerdo con el § 3.1.6.1.

NOTA 1 – Es posible que algunos equipos existentes no se ajusten a esta disposición.

3.1.9 Fin de la comunicación

3.1.9.1 Cuando la recepción de bloques de información o de señales de control está continuamente mutilada, el sistema vuelve a la posición «espera» después de un tiempo predeterminado de repetición continua que provoca el fin de la utilización del circuito establecido. (Como tiempo predeterminado se prefiere la duración de 64 ciclos de 450 ms.)

3.1.9.2 La estación que desea dejar de utilizar el circuito establecido transmite una señal de «fin de comunicación».

3.1.9.3 La señal de «fin de comunicación» consta de un bloque con tres señales «desocupado α ».

3.1.9.4 La ISS transmite la señal de «fin de comunicación».

3.1.9.5 Si una IRS desea dejar de utilizar el circuito establecido pasa a la posición ISS de conformidad con el § 3.1.6.2.

3.1.9.6 La IRS que recibe una señal de «fin de comunicación» transmite la señal de control apropiada y vuelve a la posición «espera».

3.1.9.7 Al recibir una señal de control que confirma la recepción íntegra de una señal de «fin de comunicación», la ISS vuelve a la posición «espera».

3.1.9.8 Cuando después de un número predeterminado de transmisiones (véase la Nota 1) de la señal de «fin de comunicación», no se ha recibido ninguna señal de control confirmando la recepción no mutilada de la señal «fin de comunicación», la ISS vuelve a la posición «espera» y la IRS termina la comunicación en la forma indicada en el § 3.1.9.1.

NOTA 1 – Como número predeterminado se prefiere el de cuatro transmisiones de la señal «fin de comunicación».

3.2 Modo B (Corrección de errores sin canal de retorno – FEC) (véanse las Figs. 3 y 4)

Sistema sincrónico que transmite un tren ininterrumpido de caracteres desde una estación transmisora en el modo B colectivo (CBSS) hacia varias estaciones receptoras en el modo B colectivo (CBRS), o desde una estación transmisora en el modo B selectivo (SBSS) hacia una estación determinada que recibe en el modo B selectivo (SBRS).

3.2.1 La estación transmisora en el modo B colectivo o selectivo (CBSS o SBSS):

3.2.1.1 Transmite dos veces cada carácter; la primera transmisión (DX) de un carácter dado va seguida de la transmisión de otros cuatro caracteres, después de lo cual tiene lugar la retransmisión (RX) del primer carácter, lo que permite la recepción por diversidad en el tiempo con un intervalo de 280 ms.

3.2.1.2 Transmite como preámbulo a los mensajes o al distintivo de llamada la señal de puesta en fase 1 (véase el § 2.2) alternando con la señal de puesta en fase 2 (véase el § 2.2), la primera en la posición RX y la segunda en la posición DX. Deben transmitirse como mínimo cuatro de estos pares de señales (señal de puesta en fase 1 y señal de puesta en fase 2).

3.2.2 La estación transmisora en el modo B colectivo (CBSS)

3.2.2.1 Transmite, durante los intervalos entre dos mensajes de la misma transmisión, las señales de puesta en fase 1 y las señales de puesta en fase 2 en las posiciones RX y DX respectivamente.

3.2.3 La estación transmisora en el modo B selectivo (SBSS)

3.2.3.1 Después del número requerido de señales de puesta en fase (véase el § 3.2.1.2), transmite el distintivo de llamada de la estación que se ha de seleccionar. Este distintivo está compuesto por una serie de cuatro caracteres, representativa del código de la estación llamada. La composición de este distintivo debe ser conforme a la Recomendación UIT-R M.491. La transmisión se efectúa por diversidad en el tiempo, según el § 3.2.1.1.

3.2.3.2 Transmite el distintivo y todas las demás señales según la relación 3B/4Y, es decir, la inversa con respecto a las señales del Cuadro 1, columna «señal de 7 unidades transmitida». Por consiguiente, todas las señales, o sea, las señales de información de tráfico y las señales de información de servicio, que sigan a las de puesta en fase, se transmiten en la relación 3B/4Y.

3.2.3.3 Transmite la señal de información de servicio «desocupado B» durante el tiempo libre entre los mensajes que contienen señales de información.

3.2.4 La(s) estación(es) recibe(n) en el modo B colectivo o selectivo (CBRS o SBRS)

3.2.4.1 Verifica(n) los dos caracteres (DX y RX) e imprime(n) un carácter DX o RX no mutilado, o bien un símbolo de error, o un espacio, si ambos están mutilados.

3.2.5 Puesta en fase

3.2.5.1 Cuando no se recibe ninguna señal, el sistema está en la posición «espera» de acuerdo con el § 3.1.4.1.

3.2.5.2 Al recibir la secuencia: «señal de puesta en fase 1» – «señal de puesta en fase 2», o la secuencia «señal de puesta en fase 2» – «señal de puesta en fase 1», en las cuales la señal de puesta en fase 2 determina la posición DX y la señal de puesta en fase 1 la posición RX, y por lo menos una señal de puesta en fase adicional en la posición apropiada, el sistema pasa de la posición de «espera» a la posición CBRS.

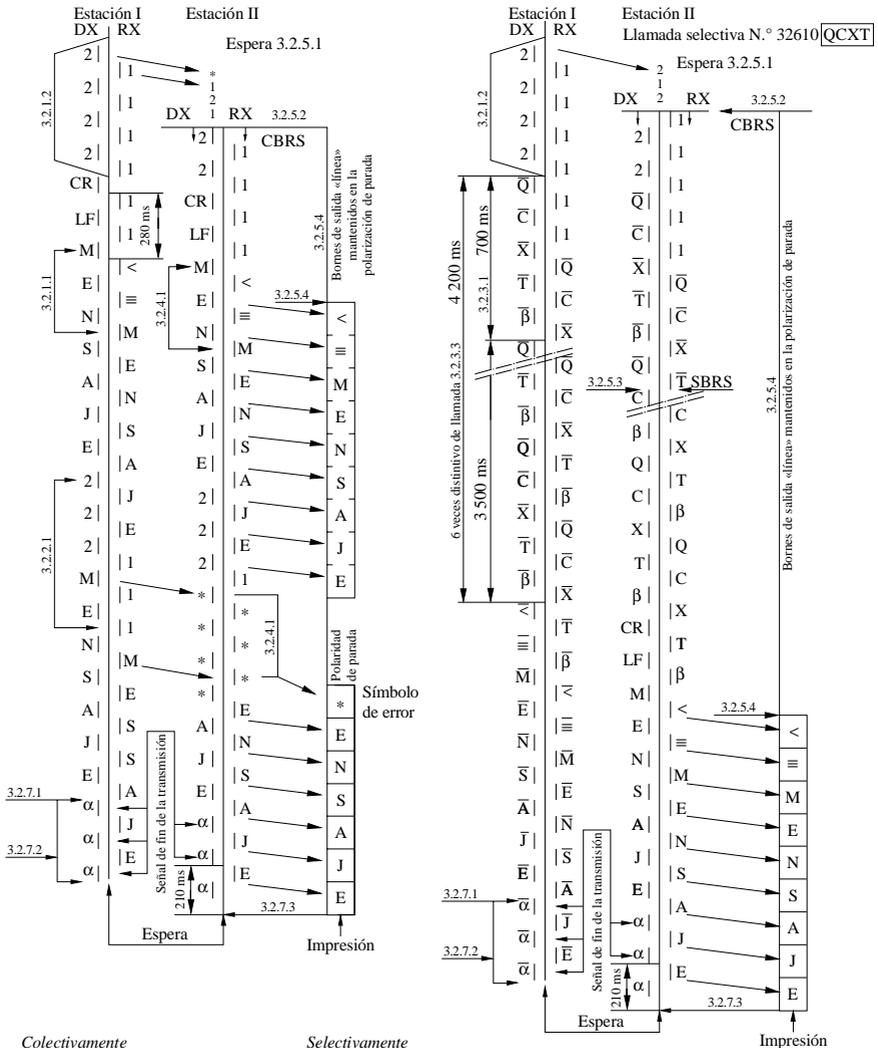
3.2.5.3 Una estación que empieza a funcionar en CBRS, pasa a la posición SBRS (estación receptora llamada selectivamente) cuando recibe los caracteres invertidos que representan su número de llamada selectiva.

3.2.5.4 Una vez que ha pasado a la posición CBRS o SBRS, el sistema presenta en los bornes de salida «línea» una polaridad continua de parada hasta que se recibe la señal «retroceso del carro» o «cambio de renglón».

3.2.5.5 Cuando se empieza en SBRS, el decodificador vuelve a invertir todas las señales siguientes recibidas en la relación 3Y/4B, de forma que esas señales pasen al receptor SBRS con la relación correcta, permaneciendo invertida para todas las demás estaciones.

3.2.5.6 Las estaciones en CBRS y SBRS vuelven a la posición «espera» si durante un intervalo de tiempo predeterminado, el porcentaje de señales recibidas con mutilaciones alcanza un valor fijado de antemano.

FIGURA 3
Modo B de funcionamiento



Colectivamente

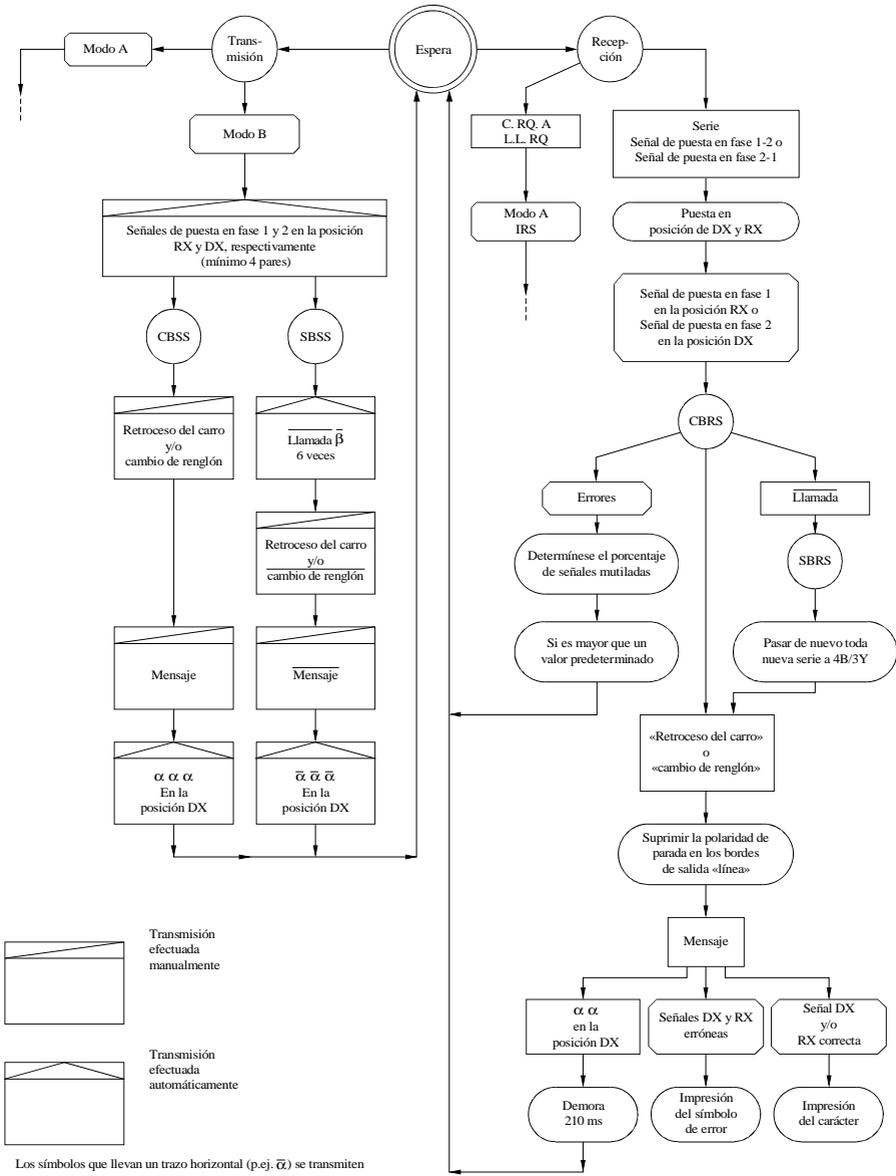
- 1: señal de puesta en fase 1
- 2: señal de puesta en fase 2
- <: retroceso del carro (CR)
- ≡: cambio de renglón (LF)
- * Símbolo de error detectado

Selectivamente

- CBSS: estación transmisora en el modo B colectivo
- CBRS: estación receptora en el modo B colectivo
- SBSS: estación transmisora en el modo B selectivo
- SBRS: estación receptora en el modo B selectivo

Los símbolos que llevan un trazo horizontal (p. ej. M̄) se transmiten en la relación 3B/4Y

FIGURA 4
Organigrama indicador de los procesos en el modo B de funcionamiento



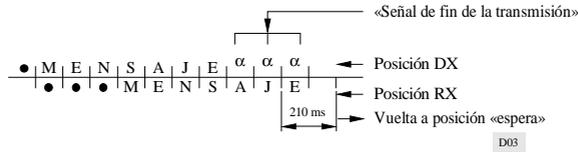
3.2.6 Salida hacia la línea

3.2.6.1 La señal suministrada a los bornes de salida «línea» es una señal arrítmica de 5 unidades del código N.º 2 del UIT-T, con una velocidad de modulación de 50 Bd.

3.2.7 Fin de la transmisión

3.2.7.1 La estación transmisora en el modo B (CBSS o SBSS) que desea terminar la transmisión, envía la «señal de fin de la transmisión».

3.2.7.2 La señal de «fin de la transmisión» consta de tres señales de «desocupado α » (véase el § 2.2) consecutivas, transmitidas únicamente en la posición DX, inmediatamente después de la última señal de información de tráfico transmitida en la posición DX, tras lo cual la estación termina su transmisión y vuelve a la posición «espera».



3.2.7.3 Las estaciones en los modos CBRS o SBRS vuelven a la posición «espera» al cabo de 210 ms como mínimo después de recibir dos señales «desocupado α » consecutivas, por lo menos, en la posición DX.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.489-2*

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS DE LOS EQUIPOS DE RADIOTELEFONÍA EN ONDAS MÉTRICAS UTILIZADOS EN EL SERVICIO MÓVIL MARÍTIMO CON UNA SEPARACIÓN DE 25 kHz ENTRE CANALES ADYACENTES

(1974-1978-1995)

Resumen

Esta Recomendación describe las características técnicas de los transmisores y receptores (o transeptores) radiotelefónicos en ondas métricas utilizados en el servicio móvil marítimo cuando se emplean canales de 25 kHz conformes al Apéndice S18 [Apéndice 18] al Reglamento de Radiocomunicaciones (RR). También indica las características adicionales que deben tener los transeptores para la llamada selectiva digital.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que la Resolución N.º 308 de la Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 1979) estipulaba:
- que todos los equipos radiotelefónicos utilizados en el servicio móvil marítimo que funcionan en ondas métricas deberían funcionar con una separación entre canales de 25 kHz a partir del 1 de enero de 1983;
- b) que en el Apéndice S18 [Apéndice 18] al RR figura un cuadro de frecuencias de transmisión para el servicio móvil marítimo, basado en una separación de 25 kHz entre canales;
- c) que en el Ruego UIT-R 42 se invita a la Comisión Electrotécnica Internacional (CEI) a que comunique al Sector de Radiocomunicaciones todo método de medida aplicable al equipo radioeléctrico utilizado en los servicios móviles terrestres; y que estos métodos de medida pueden ser también adecuados para los equipos radioeléctricos utilizados en los servicios móviles marítimos;
- d) que es necesario especificar las características técnicas de los equipos de radiotelefonía en ondas métricas utilizados en el servicio móvil marítimo con una separación de 25 kHz entre canales adyacentes,

recomienda

1 que se adopten las siguientes características para el equipo radiotelefónico de modulación de frecuencia en ondas métricas del servicio móvil marítimo que funciona en las frecuencias especificadas en el Apéndice S18 [Apéndice 18] al RR:

1.1 Características generales

1.1.1 Debe utilizarse la clase de emisión F3E/G3E.

1.1.2 La anchura de banda necesaria debe ser de 16 kHz.

1.1.3 Debe utilizarse únicamente la modulación de fase (modulación de frecuencia con una característica de preacentuación de 6 dB por octava).

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI) y del Sector de Normalización de las Telecomunicaciones (UIT-T).

Nota de la Secretaría: Las referencias al Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) que figuran en esta Recomendación hacen referencia al RR revisado por la Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones de 1995. Estos elementos relativos a dicho RR entrarán en vigor el 1.º de junio de 1998. En algunos casos, las referencias equivalentes al actual RR figuran también entre corchetes.

1.1.4 La desviación de frecuencia correspondiente a una modulación del 100% deberá ser lo más próxima posible a ± 5 kHz. En ningún caso deberá rebasar los valores de ± 5 kHz. Deben utilizarse circuitos limitadores de manera que la máxima excursión de frecuencias obtenible sea independiente de la audiofrecuencia de entrada.

1.1.5 Cuando se haga uso de sistemas dúplex o semidúplex, la calidad de funcionamiento del equipo radioeléctrico debiera seguir ajustándose a las especificaciones de la presente Recomendación.

1.1.6 El equipo debe estar diseñado de modo que los cambios de frecuencia entre canales asignados puedan efectuarse en 5 s, como máximo.

1.1.7 La radiación debe estar, en su origen, polarizada verticalmente.

1.1.8 Las estaciones que hagan uso de la llamada selectiva digital deberán tener las siguientes características:

- a) sensibilidad para determinar la presencia de una señal en 156,525 MHz (canal 70); y
- b) prevención automática de la transmisión de una llamada, salvo en el caso de llamadas de socorro y seguridad, cuando el canal está ocupado por otras llamadas.

1.2 Transmisores

1.2.1 La tolerancia de frecuencia para los transmisores de estaciones costeras no debe ser superior a 5×10^{-6} y para los de estaciones de barcos, a 10×10^{-6} .

1.2.2 Las radiaciones no esenciales en frecuencias discretas, medidas con una carga no reactiva igual a la impedancia nominal de salida del transmisor, deben ajustarse a lo dispuesto en el Apéndice S3 [Apéndice 8] al RR.

1.2.3 La potencia de la portadora de los transmisores de las estaciones costeras no debe rebasar normalmente los 50 W.

1.2.4 La potencia de la portadora de los transmisores de las estaciones de barco no debe rebasar el valor de 25 W. Debe disponerse de medios para reducir fácilmente esta potencia a 1 W, o menos, para cortas distancias, salvo en los equipos de llamada selectiva digital que funcionan en 156,525 MHz (canal 70), en cuyo caso la posibilidad de reducción de la potencia es opcional. (Véase también la Recomendación UIT-R M.541, *recomienda* 3.7.)

1.2.5 El límite superior de la banda de audiofrecuencias no debe superar los 3 kHz.

1.2.6 La potencia radiada por la caja del equipo no debe rebasar los 25 μ W. En algunos medios radioeléctricos puede requerirse un valor más bajo.

1.3 Receptores

1.3.1 La sensibilidad de referencia debe ser igual o menor que una f.e.m. de 2,0 μ V para una determinada relación señal/ruido de referencia a la salida del receptor.

1.3.2 La selectividad de canal adyacente debe ser de 70 dB, por lo menos.

1.3.3 La atenuación de la respuesta parásita debe ser de 70 dB, por lo menos.

1.3.4 La atenuación de la intermodulación en radiofrecuencia debe ser de 65 dB por lo menos.

1.3.5 La potencia de toda emisión espuria conducida, medida en los terminales de la antena, no debe superar los 2,0 nW en ninguna frecuencia discreta. En algunos medios radioeléctricos pueden requerirse valores más bajos.

1.3.6 La potencia radiada aparente de toda emisión no esencial radiada por la caja del equipo en cualquier frecuencia hasta 70 MHz no debe superar los 10 nW. Para frecuencias superiores a 70 MHz, hasta 1 000 MHz, la potencia de las emisiones no esenciales, no debe ser mayor de 10 nW en más de 6 dB/octava. En algunos medios radioeléctricos pueden requerirse valores más bajos;

2 que se consulten las Recomendaciones UIT-R SM.331 y UIT-R SM.332, así como las publicaciones pertinentes de la CEI sobre métodos de medición.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.492-6*

**PROCEDIMIENTOS DE EXPLOTACIÓN PARA LA UTILIZACIÓN
DE EQUIPOS TELEGRÁFICOS DE IMPRESIÓN DIRECTA
EN EL SERVICIO MÓVIL MARÍTIMO**

(Cuestión UIT-R 5/8)

(1974-1978-1982-1986-1990-1992-1995)

Resumen

Esta Recomendación indica en el Anexo 1 los procedimientos de explotación para la utilización de equipos telegráficos de impresión directa en la comunicación entre un barco y una estación costera en el modo ARQ selectivo en régimen automático o semiautomático, y con varias estaciones de barco o un solo barco en el modo FEC de difusión. También especifica el interfuncionamiento entre los equipos de conformidad con las características técnicas indicadas en las Recomendaciones UIT-R M.476 y UIT-R M.625. El Apéndice 1 define procedimientos para el establecimiento de las llamadas.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que se explotan servicios telegráficos de impresión directa de banda estrecha utilizando el equipo descrito en las Recomendaciones UIT-R M.476, UIT-R M.625 y UIT-R M.692;
- b) que en la Recomendación UIT-R M.625, se describe un sistema telegráfico de impresión directa de banda estrecha mejorado, que permite la identificación automática y puede utilizar números de identificación de 9 cifras;
- c) que deben aprobarse procedimientos de explotación para estos servicios;
- d) que, en la medida de lo posible, estos procedimientos de explotación deben ser similares para todos los servicios y en todas las bandas de frecuencias. (Pueden necesitarse diferentes procedimientos de explotación en las bandas de frecuencias distintas de las bandas de ondas decamétricas y hectométricas);
- e) la existencia de un gran número de equipos conformes con la Recomendación UIT-R M.476;
- f) que es necesaria la compatibilidad de funcionamiento entre los equipos que se ajustan a la Recomendación UIT-R M.476 y los que se ajustan a la Recomendación UIT-R M.625, por lo menos durante un período transitorio,

recomienda

1 que se apliquen los procedimientos de explotación del Anexo 1 en las bandas de ondas hectométricas y decamétricas en lo que respecta al empleo en el servicio móvil marítimo del equipo telegráfico de impresión directa de banda estrecha, conforme a las Recomendaciones UIT-R M.476 o UIT-R M.625;

2 al utilizar la telegrafía de impresión directa o sistemas similares en cualesquiera de las bandas de frecuencias atribuidas al servicio móvil marítimo, la llamada pueda efectuarse, mediante acuerdo previo, en una frecuencia de trabajo disponible para dicho sistema.

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI) y del Sector de Normalización de las Telecomunicaciones (UIT-T).

Procedimientos operacionales

1 Modo A (ARQ)

1.1 Los métodos utilizados para el establecimiento de comunicaciones telegráficas de impresión directa de banda estrecha entre una estación de barco y una estación costera en el modo ARQ, deben ser totalmente automáticos o semiautomáticos, de manera que una estación de barco tenga acceso directo a una estación costera en una frecuencia de recepción de la estación costera, y que una estación costera tenga acceso directo a una estación de barco en una frecuencia de transmisión de estación costera.

1.2 Sin embargo, no se excluye la posibilidad de que, en caso necesario, se establezca un contacto previo por telegrafía Morse, radiotelefonía, u otros medios.

1.3 La comunicación con un teleimpresor distante a través de un circuito especializado o con un abonado de la red de télex internacional puede efectuarse por medios manuales, semiautomáticos o automáticos.

NOTA 1 – Antes de que pueda introducirse un servicio automático internacional es necesario llegar a un acuerdo sobre un plan de numeración, sobre el encaminamiento del tráfico y sobre la tasación. Esta cuestión debe ser estudiada conjuntamente por el UIT-T y el UIT-R.

NOTA 2 – Las Recomendaciones UIT-R M.476 (§ 3.1.5) y UIT-R M.625 (§ 3.8) prevén el restablecimiento automático de los circuitos radioeléctricos por reposición de la fase en caso de interrupción. Sin embargo, se ha comunicado que este procedimiento ha planteado en algunos países problemas técnicos y de explotación cuando los circuitos radioeléctricos se extienden a la red pública con conmutación o a ciertos tipos de equipos de conmutación automática o de almacenamiento y retransmisión. Por este motivo, algunas estaciones costeras no aceptan mensajes si se utiliza el procedimiento de reposición de la fase.

NOTA 3 – Cuando se establece una conexión en el modo ARQ con la red télex internacional a través de una estación costera, deben observarse cuando, sea posible, los requisitos generales especificados en la Recomendación UIT-T U.63.

1.4 Cuando en virtud de acuerdos previos, se requiere la explotación no atendida para comunicaciones entre una estación costera y una estación de barco, o entre dos estaciones de barco, la estación de barco receptora debe disponer de un receptor sintonizado en la frecuencia de transmisión de la otra estación, así como de un transmisor sintonizado, o capaz de ser sintonizado automáticamente, en la frecuencia apropiada, y preparado para transmitir en esa frecuencia.

1.5 En explotación no atendida, una estación de barco debe ser llamada selectivamente por la estación costera o de barco que inicie la comunicación, como indican las Recomendaciones UIT-R M.476 y UIT-R M.625. La estación de barco en cuestión podrá memorizar el tráfico y estar preparada para transmitirlo automáticamente a petición de la estación que llama.

1.6 Recibida la señal de «cambio», de la estación que llama, se transmitirá todo el tráfico contenido en la memoria de tráfico de la estación de barco.

1.7 Terminada la comunicación debe transmitirse una señal de «fin de comunicación», después de lo cual el equipo de la estación de barco debe pasar automáticamente a la condición de «espera».

1.8 La señal de «canal libre» podrá ser transmitida por una estación costera cuando sea necesario para indicar que el canal está abierto al tráfico. Las señales de «canal libre» deberán de preferencia limitarse a un solo canal por banda de ondas decamétricas y su duración deberá ser lo más corta posible. De conformidad con el artículo 18 del Reglamento de Radiocomunicaciones y reconociendo la elevada carga de las frecuencias disponibles para impresión directa de banda estrecha en las bandas de ondas decamétricas, las señales de «canal libre» no deberán utilizarse en los futuros sistemas previstos.

1.9 El formato de la señal «canal libre» transmitida por la estación costera debe componerse de señales del código de detección de errores de 7 unidades, que figura en el § 2 del Anexo 1 a la Recomendación UIT-R M.476 y en el § 2 del Anexo 1 a la Recomendación UIT-R M.625. Tres de estas señales deberán agruparse en un bloque, siendo la del medio la señal «señal de repetición» (RQ); la primera, cualquiera de las señales VXKMCF TBOZA; y la tercera, cualquiera de las señales VMPCYFS OIRZDA (véase la Recomendación UIT-R M.491). Estas señales deberán indicarse en la lista de estaciones costeras de la UIT.

Las selecciones de las nuevas señales se harán preferiblemente de forma que se correspondan con las primeras dos cifras del número de identificación de cuatro cifras de esa estación costera. Si ello no fuera posible por no figurar los caracteres necesarios entre los que se han indicado más arriba, o si no se deseara emplear dicha combinación por utilizarse ya en otra estación costera, es preferible que se seleccione una combinación de caracteres pertenecientes a la segunda parte de cada una de las cadenas indicadas; por ejemplo, TBOZA para la primera señal y OIRZDA para la tercera señal del bloque del canal libre. Las señales del bloque se transmiten a una velocidad de modulación de 100 Bd y los bloques están separados por pausas de 240 ms. Para sistemas manuales, esta señal de «canal libre» puede quedar interrumpida durante un periodo de ausencia de señal o, por una señal o señales que permitan que el operador reconozca la condición de «canal libre» a oído. Una señal audible, por ejemplo una señal Morse, puede utilizarse solamente como señal «canal libre» en sistemas manuales. Antes de la interrupción deberán transmitirse al menos 8 bloques de la señal de 7 unidades.

1.10 En caso de explotación con una sola frecuencia, según se describe en la Recomendación UIT-R M.692, debe interrumpirse la señal de «canal libre» por periodos de escucha de al menos 3 s.

1.11 A continuación se indica un procedimiento operacional general para el establecimiento de llamadas entre estaciones de barco y entre estación de barco y estaciones costeras, y en el Apéndice 1 se señalan procedimientos específicos.

1.12 Procedimientos para la explotación manual

1.12.1 Sentido de estación de barco a estación costera

1.12.1.1 El operador de la estación de barco establece la comunicación con la estación costera por telegrafía Morse de clase A1A, telefonía, u otros medios, empleando los procedimientos normales de llamada. A continuación, le solicita la comunicación de impresión directa, procede al intercambio de información relativa a las frecuencias que han de emplearse y, en su caso, le indica el número de llamada selectiva de la estación de barco para la impresión directa, asignada de acuerdo con lo dispuesto en la Recomendación UIT-R M.476 o UIT-R M.625 según se considere, o la identidad de estación de barco asignada de acuerdo con el Prefacio a la Lista VII A.

1.12.1.2 El operador de la estación costera establece seguidamente la comunicación de impresión directa en la frecuencia convenida, utilizando la identificación apropiada del barco.

1.12.1.3 Alternativamente, el operador de la estación de barco llama a la estación costera, utilizando el equipo de impresión directa, en una frecuencia de recepción de la estación costera determinada previamente, haciendo uso de la señal de identificación, asignada de acuerdo con lo dispuesto en la Recomendación UIT-R M.476 o UIT-R M.625 según se considere, o de la identidad de la estación costera asignada de acuerdo con el Prefacio a la Lista VII A.

1.12.1.4 El operador de la estación costera establece seguidamente la comunicación de impresión directa en la frecuencia de transmisión correspondiente de su estación.

1.12.2 Sentido de estación costera a estación de barco

1.12.2.1 El operador de la estación costera llama a la estación de barco por telegrafía Morse de clase A1A, telefonía u otros medios, empleando los procedimientos normales de llamada.

1.12.2.2 El operador de la estación de barco aplica entonces los procedimientos descritos en los § 1.12.1.1 ó 1.12.1.3.

1.12.3 Comunicaciones entre barcos

1.12.3.1 El operador de la estación de barco que llama establece la comunicación con la estación de barco llamada, por telegrafía Morse de clase A1A, telefonía u otros medios, empleando los procedimientos normales de llamada. A continuación le solicita la comunicación de impresión directa, procede al intercambio de información relativa a las frecuencias que han de emplearse y, en su caso, le indica el número de llamada selectiva de su estación que hay que utilizar para la impresión directa, número que será asignado de acuerdo con lo dispuesto en la Recomendación UIT-R M.476 o UIT-R M.625 según se considere, o la identidad de la estación de barco asignada de acuerdo con el Prefacio a la Lista VII A.

1.12.3.2 Seguidamente el operador de la estación de barco llamada establece la comunicación de impresión directa en la frecuencia convenida, haciendo uso de la apropiada señal de identificación del barco que llama.

1.13 Procedimientos para la explotación automática

1.13.1 Sentido de estación de barco a estación costera

1.13.1.1 La estación de barco llama a la estación costera en una frecuencia de recepción de la estación costera previamente determinada, utilizando el equipo de impresión directa y la señal de identificación de la estación costera asignada de acuerdo con lo dispuesto en la Recomendación UIT-R M.476 o UIT-R M.625 según se considere, o la identidad de la estación costera asignada de acuerdo con el Prefacio a la Lista VII A.

1.13.1.2 El equipo de impresión directa de la estación costera detecta la llamada y la estación costera le responde directamente de manera automática o manual en su correspondiente frecuencia de transmisión.

1.13.2 Sentido de estación costera a estación de barco

1.13.2.1 La estación costera llama a la estación de barco, en una de sus frecuencias de transmisión determinada previamente, utilizando el equipo de impresión directa y el número de llamada selectiva de la estación de barco para la impresión directa asignado de acuerdo con lo dispuesto en la Recomendación UIT-R M.476 o UIT-R M.625 según se considere, o la identidad de la estación de barco asignada de acuerdo con el Prefacio a la Lista VII A.

1.13.2.2 El equipo de impresión directa de la estación de barco, sintonizado para recibir en la frecuencia de transmisión previamente determinada de la estación costera, detecta la llamada y seguidamente transmite la respuesta de una de las siguientes maneras:

- a) la estación de barco contesta inmediatamente en la correspondiente frecuencia de recepción de la estación costera, o bien lo hace ulteriormente utilizando el procedimiento descrito en el § 1.12.1.3; o
- b) el transmisor de la estación de barco se pone en marcha automáticamente en la correspondiente frecuencia de recepción de la estación costera; el equipo de impresión directa responde seguidamente transmitiendo las señales apropiadas para indicar que está en condiciones de recibir el tráfico automáticamente.

1.14 Formato del mensaje

1.14.1 Cuando la estación costera dispone de instalaciones apropiadas se podrá cursar tráfico, hacia y desde la red télex:

- a) bien por el modo de «conversación», según el cual las estaciones interesadas se conectan directamente de manera automática o manual;
- b) o bien por el modo de «almacenamiento y retransmisión», según el cual los mensajes se almacenan en la estación costera hasta que de manera automática o manual pueda establecerse el circuito con la estación llamada.

1.14.2 En el sentido de estación costera a estación de barco se procurará que el formato del mensaje se ajuste al normalmente utilizado en la red télex (véase también el Apéndice 1, § 2).

1.14.3 En el sentido de estación de barco a estación costera, se procurará que el formato del mensaje se ajuste a los procedimientos de explotación especificados en el § 1 del Apéndice 1.

2 Modo B (FEC)

2.1 Por acuerdo previo, una estación costera o de barco puede transmitir mensajes en el modo B a una o más estaciones de barco, precedidos, si se desea, por el código de llamada selectiva del barco (o barcos) en los casos en que:

- 2.1.1** una estación receptora de barco no esté autorizada para utilizar su transmisor o no pueda hacer uso de él, o
- 2.1.2** las comunicaciones estén destinadas a más de un barco, o
- 2.1.3** se requiera la recepción no atendida en modo B y no sea necesario un acuse de recibo automático.

En estos casos, los receptores de las estaciones de barco deben estar sintonizados en la frecuencia apropiada de transmisión de la estación costera o de barco.

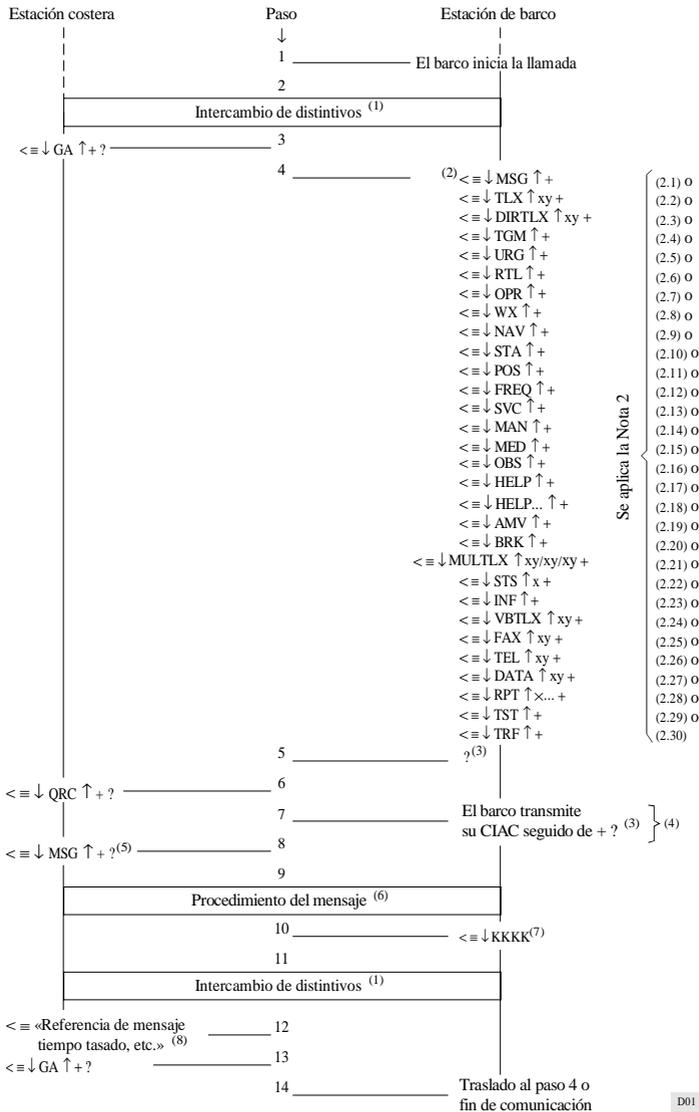
- 2.2** Todos los mensajes transmitidos en modo B comenzarán con señales «retroceso del carro» y «cambio de renglón».
- 2.3** Cuando la estación de barco reciba señales de puesta en fase en el modo B, su teleimpresor debe arrancar automáticamente; del mismo modo deberá detenerse automáticamente cuando cese la recepción de la emisión.
- 2.4** Las estaciones de barco podrán acusar recibo por telegrafía Morse de clase A1A, telefonía u otros medios, de los mensajes en modo B.

3 Compatibilidad de funcionamiento entre equipos que se ajustan a las Recomendaciones UIT-R M.476 y UIT-R M.625

- 3.1** La Recomendación UIT-R M.625 contiene disposiciones para el funcionamiento automático con equipos que se ajustan a la Recomendación UIT-R M.476. Los criterios para determinar si una o ambas estaciones se ajustan a la Recomendación UIT-R M.476 son la longitud de la señal de llamada y la composición de los bloques de llamada.
- 3.2** Si ambas estaciones están equipadas con arreglo a la Recomendación UIT-R M.625 la identificación automática de la estación forma parte de los procedimientos de establecimiento automático de la llamada. Sin embargo, si una o ambas estaciones tienen equipos que se ajustan a la Recomendación UIT-R M.476, no se efectúa la identificación automática de la estación. Por este motivo, y dado que la Recomendación UIT-R M.625 prevé el uso de la identificación de nueve cifras del barco para la señal de llamada del equipo de impresión directa, conviene que todos los nuevos equipos se ajusten a dicha Recomendación UIT-R M.625 lo antes posible.
- 3.3** Con objeto de mantener una total compatibilidad con el gran número de equipos existentes, será necesario asignar a las nuevas estaciones no sólo el número de identificación de nueve cifras, sino también un número de identificación de cinco (o cuatro) cifras (es decir, señales de llamada de siete y cuatro señales). En las listas de estaciones de barco y de estaciones costeras deberían incluirse ambas señales.

APÉNDICE 1
AL ANEXO 1

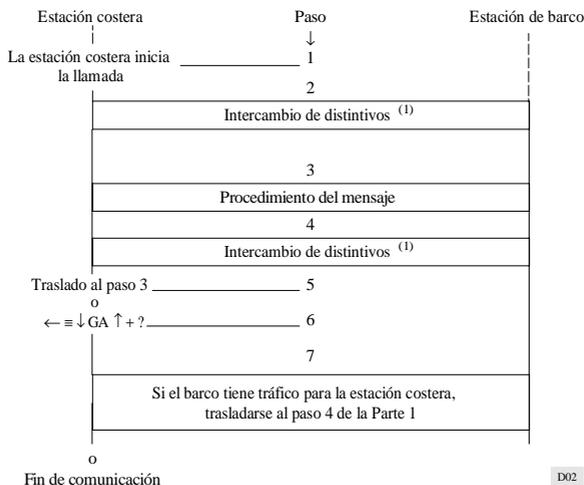
1 Procedimiento para establecer una llamada en la dirección barco a estación costera



D01

2 Procedimiento para establecer una llamada en la dirección estación costera a barco

La explotación en la dirección estación costera a barco tendrá que hacerse quizá en el modo de almacenamiento y retransmisión, ya que es posible que las condiciones de propagación no permitan establecer una llamada a la hora prevista.



Notas relativas a los § 1 y 2:

- (1) a) En la explotación automática, la estación costera inicia y controla el intercambio de distintivos. En el caso de llamadas establecidas por una estación de barco, el intercambio de distintivos en explotación manual puede iniciarse por la estación de barco.
- Para llamadas establecidas por la estación costera el intercambio de distintivos, en explotación manual, se inicia por la estación costera, lo que define el orden en que tiene lugar el intercambio.
- b) El código de distintivo se define en las dos Recomendaciones siguientes: UIT-T F.130, para estaciones de barco y UIT-T F.60 para estaciones costeras.
- (2) No es necesario que una estación costera proporcione todas las facilidades indicadas. Sin embargo, en aquellos casos en que se proporcionen facilidades específicas deberán utilizarse los códigos de facilidad indicados. No obstante, la facilidad «HELP» debe encontrarse siempre disponible.
- (2.1) La secuencia MSG indica que la estación de barco necesita recibir inmediatamente cualquier mensaje retenido para ella en la estación costera.
- (2.2) La secuencia TLX ↑ xy, indica que el mensaje que sigue debe conectarse inmediatamente a una facilidad de almacenamiento y retransmisión situada en la estación costera.
- La señal «y» indica el número de télex nacional del abonado.
- La señal «x» se utiliza, cuando corresponda, para indicar el distintivo del país (Recomendación UIT-T F.69) precedido de 0 (cuando corresponda). (Cuando el sistema de almacenamiento y retransmisión está situado lejos de la estación costera, debe utilizarse TLX solamente.)
- Con carácter opcional, podrá utilizarse TLXA en lugar de TLX para significar que el barco desea que se le notifique (mediante los procedimientos habituales en la dirección costa a barco) la entrega del mensaje al número de télex indicado.
- (2.3) La secuencia DIRT LX ↑ xy, indica que se requiere una conexión directa de télex.
- La señal «y» indica el número de télex nacional del abonado.
- La señal «x» se utiliza, cuando corresponda, para indicar el distintivo del país (Recomendación UIT-T F.69) precedido de 0 (cuando sea aplicable).
- Con carácter opcional, podrá utilizarse RDL + para indicar que debe marcarse de nuevo el último número de télex DIRT LX ↑ xy.
- (2.4) La secuencia TGM, indica que el mensaje que sigue es un radiotelegrama.

- (2.5) La secuencia URG, indica que la estación de barco necesita ser conectada inmediatamente a un operador manual y que puede activarse una alarma audible. Este código sólo deberá utilizarse en casos de emergencia.
- (2.6) La secuencia RTL, indica que el mensaje que sigue es una carta radiotélex.
- (2.7) La secuencia OPR, indica que se requiere la conexión con un operador manual.
- (2.8) La secuencia WX, indica que la estación de barco necesita recibir inmediatamente información meteorológica.
- (2.9) La secuencia NAV, indica que la estación de barco necesita recibir inmediatamente avisos a los navegantes.
- (2.10) La secuencia STA, indica que la estación de barco necesita recibir inmediatamente un informe sobre todos los mensajes de almacenamiento y retransmisión que se han cursado por esta estación de barco y de los cuales no ha recibido todavía ninguna información de retransmisión o de no entrega (véase ⁽⁶⁾). La secuencia STA \uparrow x puede también utilizarse cuando la estación de barco necesite recibir inmediatamente un informe sobre la situación de un mensaje, indicando x la referencia del mensaje proporcionada por la estación costera.
- (2.11) La secuencia POS, indica que el mensaje que sigue contiene la posición del barco. Algunas administraciones utilizan esta información como ayuda en la transmisión o recepción automática subsiguiente de mensajes (por ejemplo para calcular la frecuencia óptima de tráfico, utilizar las antenas directivas apropiadas o para ambas cosas).
- (2.12) La secuencia FREQ, indica que en el mensaje que sigue figura la frecuencia en la cual el barco está a la escucha.
- (2.13) La secuencia SVC, indica que el mensaje que sigue es un mensaje de servicio (para la subsiguiente atención manual).
- (2.14) La secuencia MAN, indica que el mensaje que sigue debe almacenarse y retransmitirse manualmente a un país al cual no se puede acceder automáticamente.
- (2.15) La secuencia MED, indica que sigue un mensaje urgente de tipo médico.
- (2.16) La secuencia OBS, indica que el mensaje que sigue debe enviarse a la organización meteorológica.
- (2.17) La secuencia HELP, indica que la estación de barco necesita recibir inmediatamente una lista de las facilidades disponibles en el sistema.
- (2.18) Si se necesita información sobre la aplicación de procedimientos para determinadas facilidades en una estación costera, pueden obtenerse más detalles referentes al procedimiento específico mediante el código HELP seguido del código de facilidad apropiado para el que se necesita la información, por ejemplo: $\leq \equiv \downarrow$ HELP DIRTLX \uparrow + indica que la estación de barco necesita información sobre los procedimientos (acción realizada por el operador de la estación de barco) para ordenar una conexión en modo diálogo con un abonado de la red télex a través de la estación costera.
- (2.19) La secuencia AMV, indica que el mensaje que sigue debe enviarse a la organización AMVER.
- (2.20) La secuencia BRK, indica que la utilización del trayecto radioeléctrico se va a interrumpir inmediatamente (para utilización en aquellos casos en que el operador de barco solamente puede utilizar un teleimpresor para controlar el equipo ARQ).
- (2.21) MULTLX \uparrow xy/xy/xy + indica que el mensaje subsiguiente es un mensaje con varias direcciones para conexión inmediata con una facilidad de almacenamiento y retransmisión situada en la estación costera.
- y, denota el número télex nacional de abonado.
- x, se utiliza para denotar el indicativo de país, cuando éste sea necesario (Recomendación UIT-T F.69), precedido de 0 (en su caso).
- Cada grupo xy indica uno de los números de télex a los que debe remitirse un mismo mensaje. Es necesario incluir al menos dos números de télex distintos.
- Opcionalmente, puede utilizarse MULTLXA en lugar de MULTLX para significar que el barco desea que se le notifique (mediante los procedimientos normales en la dirección de costa a barco) la entrega de los mensajes en los números de télex indicados.
- (2.22) STS \uparrow x + indica que el mensaje subsiguiente debe ser transmitido a un barco mediante una facilidad de almacenamiento y retransmisión situada en la estación costera. x denota el número de identificación (5 ó 9 cifras) del barco destinatario.
- (2.23) INF indica que la estación de barco necesita recibir inmediatamente información de la base de datos de la estación costera. Algunas administraciones proporcionan diversas informaciones de las almacenadas en una base de datos, en cuyo caso INF devuelve un listado de directorio y, a continuación, mediante un código de facilidad se elige la información deseada.
- (2.24) VBTLX \uparrow xy indica que el mensaje subsiguiente debe ser dictado por la estación costera a un banco de datos vocales (mensajería vocal) para su posterior recuperación por el destinatario, remitiéndose además una copia del mensaje al número de télex xy. El número de teléfono dictado debe figurar en la primera línea del texto del mensaje.
- (2.25) FAX \uparrow xy indica que el mensaje subsiguiente deberá ser remitido por facsímil, a través de la RTPC, al número de teléfono xy.
- (2.26) TEL \uparrow xy indica que el mensaje subsiguiente debe ser enviado por teléfono por la estación costera al número de teléfono xy.
- (2.27) DATA \uparrow xy indica que el mensaje subsiguiente debe ser remitido por la estación costera utilizando las facilidades de datos al número de abonado xy (a través de la RTPC).
- (2.28) RTP \uparrow x... indica que el barco necesita recibir, utilizando el modo ARQ, un mensaje identificado concreto (por ejemplo, el mensaje anterior transmitido en el modo FEC). Si está todavía disponible para la retransmisión automática x... se utiliza como identificador del mensaje.
- (2.29) TST indica que el barco necesita recibir un texto de prueba transmitido automáticamente (por ejemplo: «The quick brown fox ...»).
- (2.30) TRF indica que el barco necesita recibir información, transmitida automáticamente, relativa a las tarifas aplicables actualmente a la estación costera.

- (3) El signo de interrogación «?» no es necesario cuando la estación costera es automática. Sólo se requiere normalmente para los sistemas manuales.
- (4) En los casos en que la estación costera requiere información sobre el «código de identificación de la autoridad encargada de la contabilidad» (CIAC) correspondiente, el operador del barco debe suministrar esta información al recibir la combinación <≡↓QRC↑+ de la estación costera.
- Puede que algunas estaciones costeras requieran información adicional, por ejemplo, el nombre del barco, el distintivo de llamada, etc.
- (5) Esta secuencia, cuando sea necesario, puede ir precedida de interrupciones prioritarias adecuadas o información sobre la selección de facilidad y, si es apropiado, cualquier respuesta consiguiente por parte de la estación de barco o puede ser suprimida si no es aplicable (por ejemplo, cuando a la entrada del paso 4 se aplican los códigos de facilidad WX, NAV, STA, MSG o HELP). Cuando a la entrada del paso 4 se aplica el código de facilidad DIRTLX ↑xy puede sustituirse esta secuencia por el indicativo del colateral o por cualquier señal de servicio (por ejemplo, NC, OCC, etc.) recibida de la red télex.
- (6) Los procedimientos de mensaje dependen de la facilidad utilizada:
- Para la secuencia TLX, si el sistema de almacenamiento y retransmisión está situado a distancia de la estación costera, puede aplicarse la Recomendación UIT-T F.72. Cuando el sistema de almacenamiento y retransmisión está situado en la estación costera se transmitirá al abonado cuyo número télex viene dado por xy, el contenido completo de información del mensaje enviado en este paso.
- Para la secuencia DIRTLX, véase la Recomendación UIT-T F.60.
- Para la secuencia TGM, véanse las Recomendaciones UIT-T F.1 y UIT-T F.31.
- Para las secuencias SVC y MED, el mensaje será normalmente de texto claro y no se requiere ningún procedimiento de mensaje específico.
- Para la secuencia RTL, el mensaje será de texto claro pero incluirá la dirección postal del destinatario.
- Para la secuencia STA, se devuelve a la estación de barco la información apropiada de conformidad con los § 11.3 y 11.4 de la Recomendación UIT-T F.72.
- Para las secuencias POS y FREQ, pueden aplicarse procedimientos nacionales específicos.
- (7) Esta secuencia de 4 letras K «KKKK» (4 señales de la combinación N.º 11 con «inversión letras») indica que debería liberarse cualquier conexión de red pero mantenerse el trayecto radioeléctrico y que el procedimiento irá directamente a la etapa 11. Esta secuencia puede usarse en cualquier momento del procedimiento en cuyo caso dicho procedimiento vuelve a la etapa 3.
- (8) Esta etapa es facultativa y puede no aplicarse a todas las facilidades.
-

RECOMENDACIÓN UIT-R P.525-2*

CÁLCULO DE LA ATENUACIÓN EN EL ESPACIO LIBRE

(1978-1982-1994)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que la propagación en el espacio libre es una referencia fundamental en ingeniería radioeléctrica,

recomienda

1. que se utilicen los métodos que figuran en el anexo 1 para el cálculo de la atenuación en el espacio libre.

ANEXO 1

1. Introducción

Como en otros textos se suele tomar como referencia la propagación en el espacio libre, en este anexo se presentan las fórmulas pertinentes.

2. Fórmulas fundamentales para enlaces de telecomunicación

La propagación en el espacio libre puede calcularse de dos formas diferentes, cada una de las cuales se adapta a un tipo particular de servicio.

2.1 Enlaces punto a zona

En el caso de un solo transmisor que dé servicio a varios receptores distribuidos al azar (radiodifusión, servicio móvil), se calcula el campo en un punto situado a una cierta distancia del transmisor mediante la relación siguiente:

$$e = \frac{\sqrt{30p}}{d} \quad (1)$$

donde:

e : intensidad de campo eficaz (V/m) (véase la nota 1)

p : potencia isotrópica radiada equivalente (p.i.r.e.) del transmisor en la dirección del punto considerado (W) (véase la nota 2)

d : distancia del transmisor al punto considerado (m).

Se sustituye a menudo la ecuación (1) por la ecuación (2), en la que se emplean unidades prácticas:

$$e_{\text{mV/m}} = 173 \frac{\sqrt{P_{\text{kW}}}}{d_{\text{km}}} \quad (2)$$

Para las antenas que funcionan en condiciones de propagación en el espacio libre, la fuerza electromotriz puede obtenerse multiplicando e por d en la ecuación (1), y su dimensión corresponde a la de una tensión.

* La Comisión de Estudio 3 de Radiocomunicaciones efectuó modificaciones de redacción en esta Recomendación en 2000 de conformidad con la Resolución UIT-R 44.

Nota 1 – Si la onda es de polarización elíptica y no rectilínea, y se designan por e_x y e_y los componentes del campo eléctrico que siguen dos ejes ortogonales, el primer miembro de la ecuación (1) debe sustituirse por $\sqrt{e_x^2 + e_y^2}$. Sólo puede deducirse e_x y e_y si se conoce la relación de elipticidad. En el caso de una polarización circular se debería sustituir e por $e\sqrt{2}$.

Nota 2 – En el caso de antenas situadas en la superficie del suelo, que funcionan a frecuencias relativamente bajas con polarización vertical, sólo se considera en general la radiación en el semiespacio superior. Debe tenerse en cuenta este hecho para determinar la p.i.r.e. (véase la Recomendación UIT-R P.368).

2.2 Enlaces punto a punto

Cuando se trata de un enlace punto a punto, es preferible calcular la atenuación en el espacio libre entre antenas isotrópicas, denominada también pérdida básica de transmisión en el espacio libre (símbolos: L_{bf} o A_0) de la manera siguiente:

$$L_{bf} = 20 \log \left(\frac{4\pi d}{\lambda} \right) \quad \text{dB} \quad (3)$$

donde:

L_{bf} : pérdida básica de transmisión en el espacio libre (dB)

d : distancia

λ : longitud de onda

d y λ se expresan en las mismas unidades.

La ecuación (3) puede también escribirse en función de la frecuencia en vez de la longitud de onda:

$$L_{bf} = 32,4 + 20 \log f + 20 \log d \quad \text{dB} \quad (4)$$

donde:

f : frecuencia (MHz)

d : distancia (km).

2.3 Relaciones entre las características de una onda plana

Existen, además, relaciones entre las características de una onda plana (o de una onda asimilable a la onda plana) en un punto:

$$s = \frac{e^2}{120\pi} = \frac{4\pi p_r}{\lambda^2} \quad (5)$$

donde:

s : densidad del flujo de potencia (W/m^2)

e : intensidad de campo eficaz (V/m)

p_r : potencia disponible en una antena isotrópica situada en este punto (W)

λ : longitud de onda (m).

3. Pérdida básica de transmisión en el espacio libre en los sistemas de radar (símbolos: L_{br} o A_{0r})

Los sistemas de radar constituyen un caso especial en cuanto que su señal sufre una pérdida al propagarse, tanto desde el transmisor hasta el blanco como desde éste hasta el receptor. En el caso de los radares dotados de una antena común para la transmisión y la recepción, la pérdida básica de transmisión en el espacio libre, L_{br} , puede expresarse como sigue:

$$L_{br} = 103,4 + 20 \log f + 40 \log d - 10 \log \sigma \quad \text{dB} \quad (6)$$

donde:

σ : sección transversal del blanco del radar (m^2)

d : distancia del radar al blanco (km)

f : frecuencia del sistema (MHz).

La sección transversal del blanco del radar para un objeto es la relación entre la potencia total dispersada isotrópicamente equivalente y la densidad de potencia incidente.

4. Fórmulas de conversión

Sobre la base de la propagación en el espacio libre, se pueden utilizar las fórmulas de conversión siguientes:

Intensidad de campo para una onda dada transmitida isotrópicamente:

$$E = P_t - 20 \log d + 74,8 \quad (7)$$

Potencia recibida isotrópicamente para una intensidad de campo dada:

$$P_r = E - 20 \log f - 167,2 \quad (8)$$

Pérdida de transmisión básica en el espacio libre para una potencia e intensidad de campo dadas transmitidas isotrópicamente:

$$L_{bf} = P_t - E + 20 \log f + 167,2 \quad (9)$$

Densidad de flujo de potencia para una intensidad de campo dada:

$$S = E - 145,8 \quad (10)$$

donde:

P_t : potencia transmitida isotrópicamente (dB(W))

P_r : potencia recibida isotrópicamente (dB(W))

E : intensidad de campo eléctrico (dB(μ V/m))

f : frecuencia (GHz)

d : longitud del trayecto radioeléctrico (km)

L_{bf} : pérdida básica de transmisión en el espacio libre (dB)

S : densidad del flujo de potencia (dB(W/m²)).

Téngase presente que se pueden utilizar las ecuaciones (7) y (9) para derivar la ecuación (4).

RECOMENDACIÓN UIT-R P.526-11

Propagación por difracción

(Cuestión UIT-R 202/3)

(1978-1982-1992-1994-1995-1997-1999-2001-2003-2005-2007-2009)

Cometido

La presente Recomendación presenta varios modelos para que el lector evalúe el efecto de la difracción en la intensidad de campo recibida. Los modelos se aplican a diferentes tipos de obstáculos y a diversas geometrías de trayecto.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

a) que es necesario proporcionar información técnica para el cálculo de las intensidades de campo sobre los trayectos de propagación por difracción,

recomienda

1 que se utilicen los métodos descritos en el Anexo 1 para el cálculo de las intensidades de campo en trayectos de propagación por difracción, que pueden corresponder a la superficie de una Tierra esférica o a terrenos irregulares con diferentes tipos de obstáculos.

Anexo 1**1 Introducción**

Aunque la difracción se produce únicamente por la superficie del suelo u otros obstáculos, para evaluar los parámetros geométricos situados en el plano vertical del trayecto (ángulo de difracción, radio de curvatura, altura del obstáculo) ha de tenerse en cuenta la refracción media de la atmósfera en el trayecto. Para ello, se traza el perfil del trayecto con el radio ficticio de la Tierra que convenga (Recomendación UIT-R P.834). De no disponerse de otras indicaciones, se puede tomar un radio ficticio de la Tierra de 8 500 km.

2 Conceptos básicos

La difracción de las ondas radioeléctricas sobre la superficie de la Tierra se ve afectada por las irregularidades del terreno. En este contexto, antes de abordar en detalle los métodos de predicción utilizados para este mecanismo de propagación, se definen en este punto algunos conceptos básicos.

2.1 Elipsoides de Fresnel y zonas de Fresnel

Al estudiar la propagación de las ondas radioeléctricas entre dos puntos A y B, el espacio correspondiente puede subdividirse en una familia de elipsoides, llamados elipsoides de Fresnel, todos con sus focos en los puntos A y B, de manera que cualquier punto M de uno de esos elipsoides satisface la relación:

$$AM + MB = AB + n \frac{\lambda}{2} \quad (1)$$

donde n es un número entero que caracteriza el elipsoide correspondiente, $n = 1$ corresponde al primer elipsoide de Fresnel, etc., y λ es la longitud de onda.

A efectos prácticos se considera que la propagación se efectúa con visibilidad directa, es decir, con fenómenos de difracción despreciables, si no existe ningún obstáculo dentro del primer elipsoide de Fresnel.

El radio de un elipsoide, en un punto situado entre el transmisor y el receptor, puede tener un valor aproximado, en unidades coherentes, de:

$$R_n = \left[\frac{n \lambda d_1 d_2}{d_1 + d_2} \right]^{1/2} \quad (2)$$

o, en unidades prácticas:

$$R_n = 550 \left[\frac{n d_1 d_2}{(d_1 + d_2) f} \right]^{1/2} \quad (3)$$

donde f es la frecuencia (MHz) y d_1 y d_2 son las distancias (km) desde el transmisor y desde el receptor al punto en que se evalúa el radio (m) del elipsoide.

Para ciertos problemas hay que tener en cuenta las zonas de Fresnel, que son las zonas obtenidas tomando la intersección de una familia de elipsoides con un plano. La zona de orden n es la parte comprendida entre las curvas obtenidas con los elipsoides n y $n - 1$, respectivamente.

2.2 Anchura de penumbra

La transición de la luz a la sombra define la región de penumbra. Esta transición se produce a lo largo de la franja estrecha (anchura de penumbra) en el límite de la sombra geométrica. En la Fig. 1 se ilustra la anchura de penumbra (W) en el caso de un transmisor ubicado a una altura h sobre la superficie lisa de la Tierra esférica, que viene dada por la fórmula:

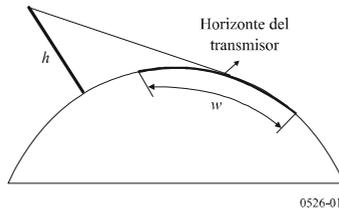
$$w = \left[\frac{\lambda a_e^2}{\pi} \right]^{1/3} \quad \text{m} \quad (4)$$

donde:

λ : longitud de onda (m)

a_e : radio ficticio de la Tierra (m).

FIGURA 1
Definición de la anchura de penumbra



2.3 Zona de difracción

La zona de difracción de un transmisor se extiende desde la distancia con visibilidad directa (LoS) en la que el trayecto libre de obstáculos es igual al 60% del radio de la primera zona de Fresnel, (R_1), hasta una distancia más allá del horizonte del transmisor en la que predomina el mecanismo de dispersión troposférica.

2.4 Criterio de rugosidad de la superficie del obstáculo

Si la superficie del obstáculo tiene irregularidades que no rebasan el valor Δh , siendo:

$$\Delta h = 0,04 [R\lambda^2]^{1/3} \quad \text{m} \quad (5)$$

donde:

R : radio de curvatura del obstáculo (m)

λ : longitud de onda (m)

entonces se puede considerar que es un obstáculo de superficie lisa y la atenuación se puede calcular utilizando los métodos descritos en los § 3 y 4.2.

2.5 Obstáculo aislado

Un obstáculo puede considerarse aislado si no existe interacción entre dicho obstáculo y el terreno circundante. Dicho de otra manera, la atenuación del trayecto se debe únicamente al obstáculo y el terreno que lo rodea no contribuye a dicha atenuación. Deben cumplirse las siguientes condiciones:

- no debe haber solapamiento entre las anchuras de penumbra de cada terminal y la parte superior del obstáculo;
- el trayecto libre de obstáculos a ambos lados de los mismos debe ser, al menos, de un valor de 0,6 del radio de la primera zona de Fresnel;
- no se produce reflexión especular en ninguno de los dos lados del obstáculo.

2.6 Tipos de terreno

Dependiendo del valor numérico del parámetro Δh (véase la Recomendación UIT-R P.310) utilizado para calcular el grado de irregularidades del terreno, pueden distinguirse tres tipos de terrenos:

a) Terreno liso

La superficie de la Tierra puede considerarse lisa si las irregularidades del terreno son del orden de $0,1R$ o inferiores a ese valor, donde R corresponde al máximo valor del radio de la primera zona de Fresnel en el trayecto de propagación. En este caso, el modelo de predicción se basa en la difracción sobre Tierra esférica (§ 3).

b) *Obstáculos aislados*

El perfil del terreno del trayecto de propagación está compuesto de uno o más obstáculos aislados. En este caso, dependiendo de la idealización utilizada para caracterizar los obstáculos que aparecen en el trayecto de propagación, deben utilizarse los modelos de predicción descritos en el § 4.

c) *Terreno ondulante*

El perfil está compuesto de varias colinas pequeñas, ninguna de las cuales representa un obstáculo mayor. En esta gama de frecuencias, la Recomendación UIT-R P.1546 es la más adecuada para predecir la intensidad de campo pero no sirve como método de difracción.

2.7 Integrales de Fresnel

La integral compleja de Fresnel se expresa como sigue:

$$F_c(v) = \int_0^v \exp\left(j \frac{\pi s^2}{2}\right) ds = C(v) + jS(v) \quad (6)$$

donde j es el operador complejo que equivale a $\sqrt{-1}$, y $C(v)$ y $S(v)$ corresponden a las integrales del coseno y seno de Fresnel definidas por la ecuación:

$$C(v) = \int_0^v \cos\left(\frac{\pi s^2}{2}\right) ds \quad (7a)$$

$$S(v) = \int_0^v \sin\left(\frac{\pi s^2}{2}\right) ds \quad (7b)$$

La integral compleja de Fresnel $F_c(v)$ puede calcularse mediante integración numérica, o mediante las siguientes expresiones, que en la mayoría de los casos proporcionan precisión suficiente para valores positivos de v :

$$F_c(v) = \exp(jx) \sqrt{\frac{x}{4}} \sum_{n=0}^{11} \left[(a_n - jb_n) \left(\frac{x}{4}\right)^n \right] \quad \text{para } 0 \leq x < 4 \quad (8a)$$

$$F_c(v) = \left(\frac{1+j}{2}\right) + \exp(jx) \sqrt{\frac{4}{x}} \sum_{n=0}^{11} \left[(c_n - jd_n) \left(\frac{4}{x}\right)^n \right] \quad \text{para } x \geq 4 \quad (8b)$$

donde:

$$x = 0,5 \pi v^2 \quad (9)$$

y a_n , b_n , c_n y d_n son los coeficientes Boersma que figuran a continuación:

$a_0 = +1,595769140$	$b_0 = -0,000000033$	$c_0 = +0,000000000$	$d_0 = +0,199471140$
$a_1 = -0,000001702$	$b_1 = +4,255387524$	$c_1 = -0,024933975$	$d_1 = +0,000000023$
$a_2 = -6,808568854$	$b_2 = -0,000092810$	$c_2 = +0,000003936$	$d_2 = -0,009351341$
$a_3 = -0,000576361$	$b_3 = -7,780020400$	$c_3 = +0,005770956$	$d_3 = +0,000023006$
$a_4 = +6,920691902$	$b_4 = -0,009520895$	$c_4 = +0,000689892$	$d_4 = +0,004851466$
$a_5 = -0,016898657$	$b_5 = +5,075161298$	$c_5 = -0,009497136$	$d_5 = +0,001903218$
$a_6 = -3,050485660$	$b_6 = -0,138341947$	$c_6 = +0,011948809$	$d_6 = -0,017122914$
$a_7 = -0,075752419$	$b_7 = -1,363729124$	$c_7 = -0,006748873$	$d_7 = +0,029064067$
$a_8 = +0,850663781$	$b_8 = -0,403349276$	$c_8 = +0,000246420$	$d_8 = -0,027928955$
$a_9 = -0,025639041$	$b_9 = +0,702222016$	$c_9 = +0,002102967$	$d_9 = +0,016497308$
$a_{10} = -0,150230960$	$b_{10} = -0,216195929$	$c_{10} = -0,001217930$	$d_{10} = -0,005598515$
$a_{11} = +0,034404779$	$b_{11} = +0,019547031$	$c_{11} = +0,000233939$	$d_{11} = +0,000838386$

$C(v)$ y $S(v)$ pueden calcularse para valores negativos de v observando que:

$$C(-v) = -C(v) \quad (10a)$$

$$S(-v) = -S(v) \quad (10b)$$

3 Difracción en una Tierra esférica

La pérdida adicional de transmisión debida a la difracción en una Tierra esférica puede calcularse por la fórmula clásica de la serie de residuos. Un programa informático (el GRWAVE) disponible en la UIT proporciona el método completo. En la Recomendación UIT-R P.368 figura un subconjunto de los resultados de este programa (para el caso de antenas situadas cerca del suelo y a las frecuencias más bajas).

Los puntos siguientes describen los métodos numérico y por monograma que pueden utilizarse para frecuencias de 10 MHz y superiores. En el caso de frecuencias inferiores a 10 MHz, debe emplearse siempre el programa GRWAVE. El punto 3.1 indica métodos para trayectos transhorizonte. El punto 3.1.1 describe un método numérico. El punto 3.1.2 presenta un método mediante nomogramas. El punto 3.2 es un método aplicable al caso de tierra lisa para cualquier distancia y para frecuencias de 10 MHz y superiores. Utiliza el método numérico del punto 3.1.1.

3.1 Pérdidas por difracción en trayectos transhorizonte

Para largas distancias transhorizonte, sólo es importante el primer término de esa serie de residuos. Incluso cerca o sobre el horizonte, puede utilizarse esta aproximación con un máximo margen de error de unos 2 dB en la mayoría de los casos.

El primer término de esa serie puede expresarse como el producto de un término de distancia, F , y dos términos de ganancia de altura, G_T y G_R . En los § 3.1.1 y 3.1.2 se describe cómo pueden obtenerse estos términos a partir de fórmulas sencillas o de nomogramas.

3.1.1 Cálculos numéricos

3.1.1.1 Influencia de las características eléctricas de la superficie de la Tierra

El grado en que las características eléctricas de la superficie de la Tierra influyen en la pérdida por difracción puede determinarse calculando un factor normalizado de admitancia de superficie K , obtenido por las siguientes fórmulas.

En unidades coherentes:

$$K_H = \left(\frac{2\pi a_e}{\lambda} \right)^{-1/3} \left[(\epsilon - 1)^2 + (60 \lambda \sigma)^2 \right]^{-1/4} \quad \text{para polarización horizontal} \quad (11)$$

y

$$K_V = K_H \left[\epsilon^2 + (60 \lambda \sigma)^2 \right]^{1/2} \quad \text{para polarización vertical} \quad (12)$$

o, en unidades prácticas:

$$K_H = 0,36 (a_e f)^{-1/3} \left[(\epsilon - 1)^2 + (18\,000 \sigma / f)^2 \right]^{-1/4} \quad (11a)$$

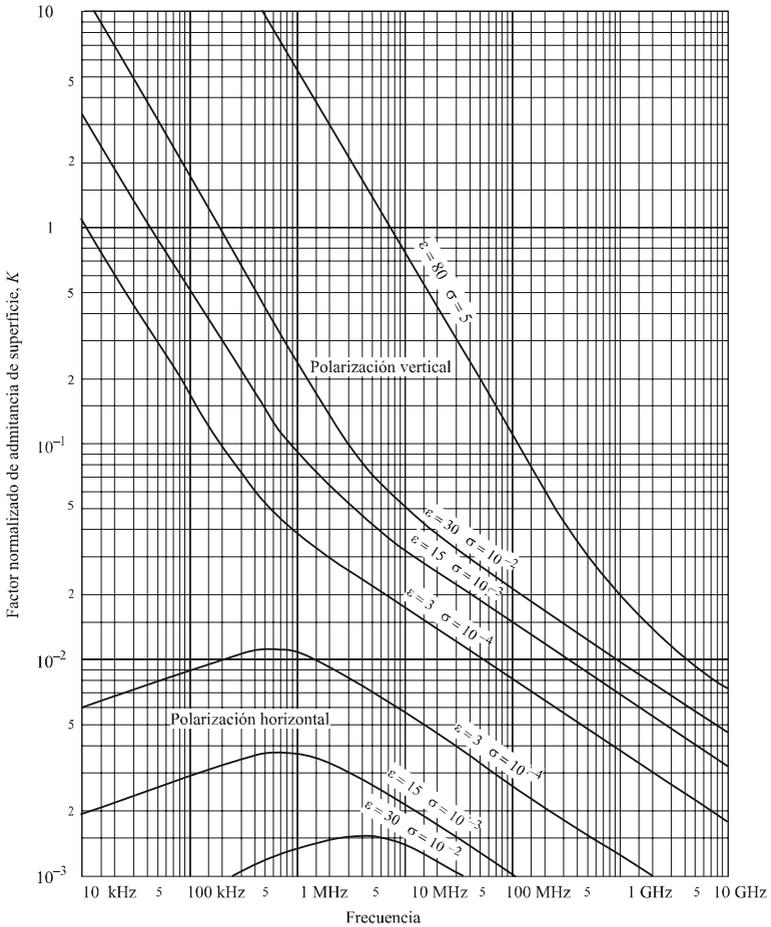
$$K_V = K_H \left[\epsilon^2 + (18\,000 \sigma / f)^2 \right]^{1/2} \quad (12a)$$

donde:

- a_e : radio ficticio de la Tierra (km)
- ϵ : permitividad relativa efectiva
- σ : conductividad efectiva (S/m)
- f : frecuencia (MHz).

En la Fig. 2 se muestran valores típicos de K .

FIGURA 2
Cálculo de K



0526-02

Si K es menor de 0,001, las características eléctricas de la Tierra no revisten importancia. Para valores de K mayores de 0,001 e inferiores a 1, pueden utilizarse las fórmulas adecuadas que aparecen en el § 3.1.1.2. Cuando K tiene un valor superior a aproximadamente 1, la intensidad de campo producida por difracción calculada utilizando el método del § 3.1.1.2 difiere de los resultados obtenidos con el programa informático GRWAVE y la diferencia crece rápidamente a medida que aumenta el valor de K . El citado programa GRWAVE debe utilizarse para valores de K superiores a 1. Ello sucede únicamente en el caso de polarización vertical, a frecuencias por debajo de 10 MHz sobre el mar o por debajo de 200 kHz sobre tierra. En el resto de los casos es válido el método del § 3.1.1.2.

3.1.1.2 Fórmulas de la intensidad de campo producida por difracción

El valor relativo de la intensidad de campo por difracción, E , con respecto a la intensidad de campo en el espacio libre, E_0 , viene dado por la fórmula siguiente:

$$20 \log \frac{E}{E_0} = F(X) + G(Y_1) + G(Y_2) \quad \text{dB} \quad (13)$$

donde X es la longitud normalizada del trayecto entre las antenas de alturas normalizadas Y_1 e Y_2 (y donde $20 \log \frac{E}{E_0}$ es generalmente negativa).

En unidades coherentes:

$$X = \beta \left(\frac{\pi}{\lambda a_e^2} \right)^{1/3} d \quad (14)$$

$$Y = 2\beta \left(\frac{\pi^2}{\lambda^2 a_e} \right)^{1/3} h \quad (15)$$

o, en unidades prácticas:

$$X = 2,188 \beta f^{1/3} a_e^{-2/3} d \quad (14a)$$

$$Y = 9,575 \times 10^{-3} \beta f^{2/3} a_e^{-1/3} d \quad (15a)$$

donde:

- d : longitud del trayecto (km)
- a_e : radio ficticio de la Tierra (km)
- h : altura de la antena (m)
- f : frecuencia (MHz).

β es un parámetro que tiene en cuenta la naturaleza del suelo y la polarización. Está relacionado con K por la siguiente fórmula semiempírica:

$$\beta = \frac{1 + 1,6 K^2 + 0,67 K^4}{1 + 4,5 K^2 + 1,53 K^4} \quad (16)$$

Con polarización horizontal en todas las frecuencias y con polarización vertical por encima de 20 MHz sobre tierra o de 300 MHz sobre el mar, se puede considerar que β es igual a uno.

Con polarización vertical por debajo de 20 MHz sobre tierra o de 300 MHz sobre el mar, hay que calcular β en función de K . En cambio, cabe entonces prescindir de ϵ y escribir:

$$K^2 \approx 6,89 \frac{\sigma}{k^{2/3} f^{5/3}} \quad (16a)$$

donde σ se expresa en S/m, f (MHz), y k es el factor multiplicador del radio terrestre.

El término de distancia viene dado por la fórmula:

$$F(X) = 11 + \log(X) - 17,6 X \quad \text{para } X \geq 1,6 \quad (17a)$$

$$F(X) = -20 \log(X) - 5,6488X^{1,425} \quad \text{para } X < 1,6 \quad (17b)$$

El término de ganancia de altura de la antena, $G(Y)$, viene dado por las siguientes fórmulas:

$$G(Y) \equiv 17,6(B - 1,1)^{1/2} - 5 \log(B - 1,1) - 8 \quad \text{para } B > 2 \quad (18)$$

Para $B < 2$, el valor de $G(Y)$ es función del valor de K calculado en el § 3.1.1.1:

$$G(Y) \equiv 20 \log(B + 0,1B^3) \quad \text{para } 10K < B \leq 2 \quad (18a)$$

$$G(Y) \equiv 2 + 20 \log K + 9 \log(B/K) [\log(B/K) + 1] \quad \text{para } K/10 < B \leq 10K \quad (18b)$$

$$G(Y) \equiv 2 + 20 \log K \quad \text{para } B \leq K/10 \quad (18c)$$

donde:

$$B = \beta Y \quad (18d)$$

Las ecuaciones (18) a (18c) se han formulado bajo la hipótesis de que $K < 0,2$. Si se utilizan para $K > 0,2$ cabe señalar que las desigualdades que definen la aplicabilidad de cada ecuación implican un cambio de las ecuaciones (18) a (18b) o a (18c) a medida que Y varía, dependiendo del valor de K . En estos casos se producirá una discontinuidad en el valor de $G(Y)$ en el cambio. Para valores de Y y K en los que son aplicables más de una de las ecuaciones (18) a (18c) de acuerdo con las desigualdades, es recomendable utilizar la ecuación (18) de preferencia a las ecuaciones (18a) a (18c). Obsérvese que incluso para valores de $K < 0,2$ puede aparecer una discontinuidad entre las ecuaciones (18a) y (18b) de hasta 3 dB.

La precisión de la intensidad de campo producida por difracción que da la ecuación (13) viene limitada por la aproximación inherente que supone utilizar únicamente el primer término de las series residuales. La ecuación (13) presenta una precisión mejor de 2 dB para valores de X , Y_1 e Y_2 que están limitados por la fórmula:

$$X - (\beta Y_1)^{1/2} \Delta(Y_1, K) - (\beta Y_2)^{1/2} \Delta(Y_2, K) > X_{lim} \quad (19)$$

donde:

$$X_{lim} = 1,096 - 1,280 (1 - \beta) \quad (19a)$$

$$\Delta(T, K) = (Y, 0) + 1,779 (1 - \beta) [\Delta(Y, \infty) - \Delta(Y, 0)] \quad (19b)$$

$\Delta(Y, 0)$ y $\Delta(Y, \infty)$ vienen dados por:

$$\Delta(Y, 0) = 0,5 \left[1 + \tanh \left(\frac{0,5 \log(\beta Y) - 0,255}{0,3} \right) \right] \quad (19c)$$

$$\Delta(Y, \infty) = 0,5 \left[1 + \tanh \left(\frac{0,5 \log(\beta Y) - 0,255}{0,25} \right) \right] \quad (19d)$$

En consecuencia, la mínima distancia d_{min} para la cual es válida (13) viene dada por la expresión:

$$X_{min} = X_{lim} + (\beta Y_1)^{1/2} \Delta(Y_1, K) + (\beta Y_2)^{1/2} \Delta(Y_2, K) \quad (19e)$$

y d_{min} se obtiene a partir de X_{min} utilizando la ecuación (14a).

3.1.2 Cálculo mediante nomogramas

Para las mismas condiciones de aproximación (el primer término de la serie de residuos es dominante), los cálculos pueden hacerse utilizando la siguiente fórmula:

$$20 \log \frac{E}{E_0} = F(d) + H(h_1) + H(h_2) \quad \text{dB} \quad (20)$$

donde:

- E : intensidad del campo recibido
- E_0 : intensidad de campo en el espacio libre, a la misma distancia
- d : distancia entre los extremos del trayecto
- h_1 y h_2 : altura de las antenas sobre la superficie de la tierra esférica.

Las funciones F (influencia de la distancia) y H (ganancia de altura) están representadas por nomogramas en las Figs. 3, 4, 5 y 6.

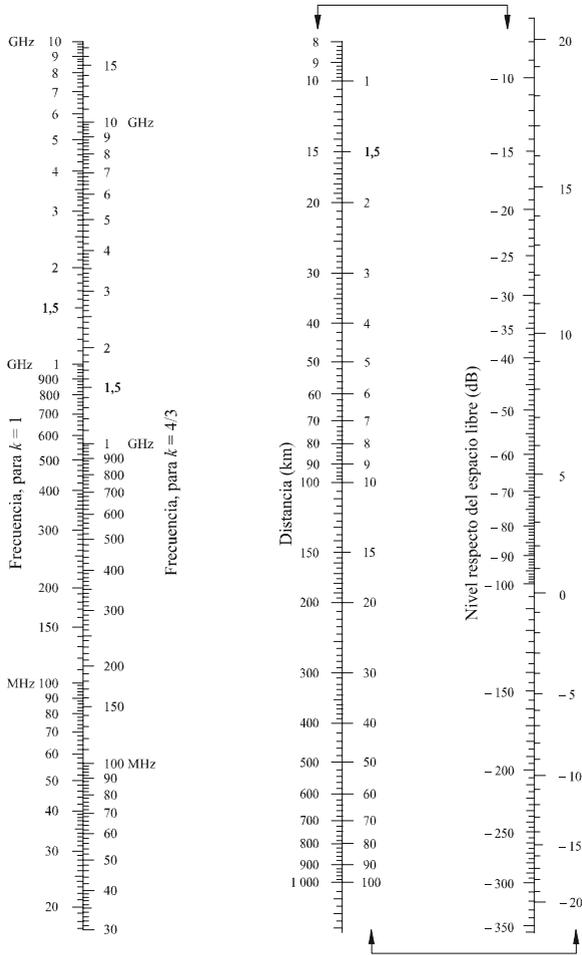
Estos nomogramas (Figs. 3 a 6) dan directamente el nivel recibido con relación al nivel del espacio libre, para $k = 1$ y $k = 4/3$, y frecuencias superiores a 30 MHz aproximadamente. k es el factor del radio ficticio de la Tierra, definido en la Recomendación UIT-R P.310. Sin embargo, el nivel recibido para otros valores de k debe calcularse utilizando la escala de frecuencias para $k = 1$, pero reemplazando la frecuencia en cuestión por una frecuencia hipotética igual a f/k^2 , para las Figs. 3 y 5, y a f/\sqrt{k} , para las Figs. 4 y 6.

Muy cerca del suelo, la intensidad de campo es prácticamente independiente de la altura. Este fenómeno es particularmente importante para polarización vertical sobre el mar. Por esta razón, la Fig. 6 incluye una línea vertical AB de trazo grueso en negro. Si la línea recta cortara la línea AB, la altura real debería ser reemplazada por un valor mayor, tal que la línea recta pase por el extremo superior de la línea A.

NOTA 1 – Si se desea obtener la atenuación con relación al espacio libre, debe tomarse el valor opuesto en signo de la ecuación (20). Si la ecuación (20) indica un valor superior al de la intensidad de campo en el espacio libre, el método no es válido.

NOTA 2 – El efecto de la línea AB se incluye en el método numérico indicado en el § 3.1.1

FIGURA 3
Difracción en una Tierra esférica – Efecto de la distancia

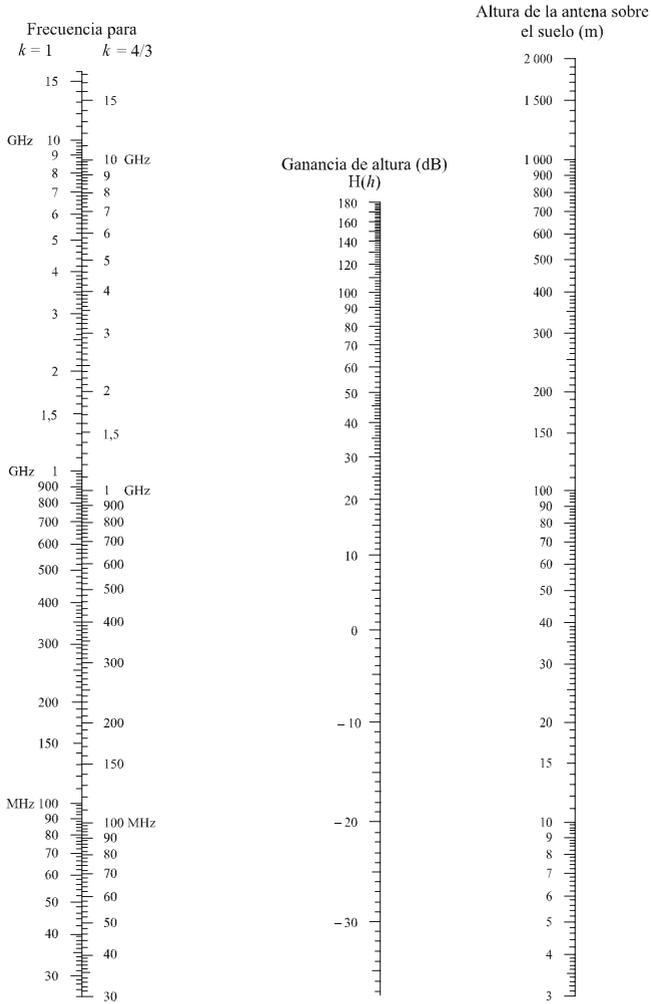


Polarización horizontal sobre tierra y mar
Polarización vertical sobre tierra

(Las escalas unidas por flechas han de utilizarse conjuntamente)

0526-03

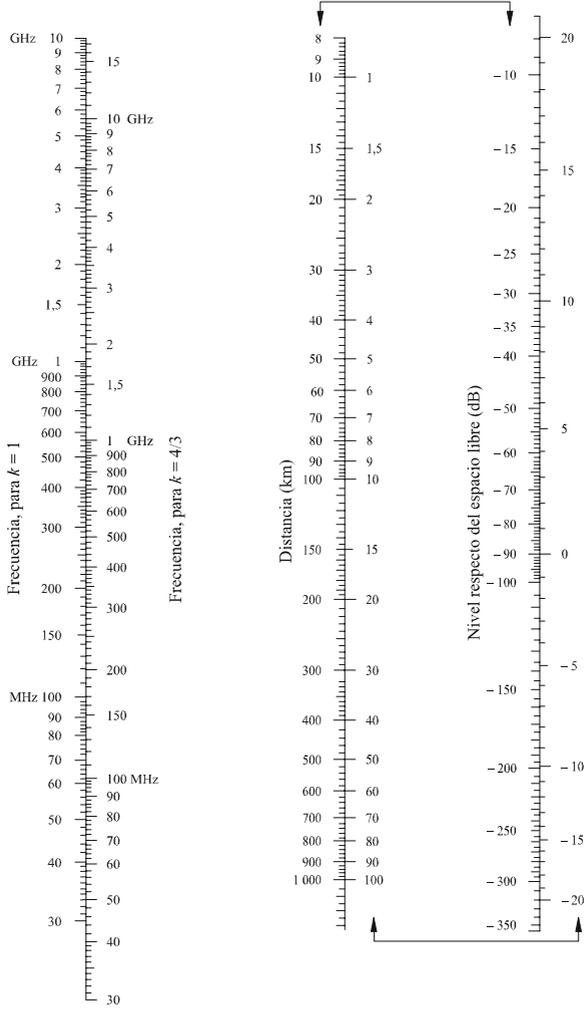
FIGURA 4
Difracción en una Tierra esférica – Ganancia de altura



Polarización horizontal – tierra y mar
Polarización vertical – tierra

0526-04

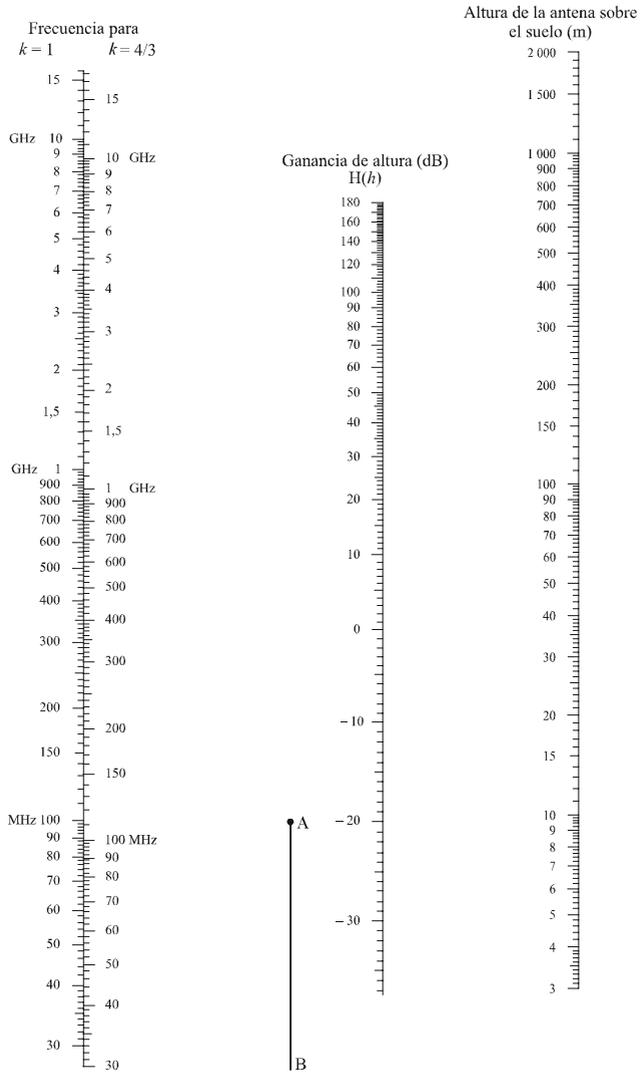
FIGURA 5
Difracción en una Tierra esférica – Efecto de la distancia



Polarización vertical sobre el mar
(Las escalas unidas por flechas han de utilizarse conjuntamente)

0526-05

FIGURA 6
Difracción en una Tierra esférica – Ganancia de altura



Polarización vertical – mar

0526-06

3.2 Pérdidas de difracción para cualquier distancia a 10 MHz y frecuencias superiores

El siguiente procedimiento paso a paso debe utilizarse para un trayecto de Tierra esférica de cualquier longitud, en frecuencias de 10 MHz y superiores. El método emplea el cálculo del § 3.1.1 para casos transhorizonte y para el resto de los casos se emplea un procedimiento de interpolación basado en un radio ficticio de la Tierra teórico.

El procedimiento hace uso de unidades autocoherentes y se aplica como sigue:

Se calcula la distancia de visibilidad directa marginal dada por la expresión:

$$d_{los} = \sqrt{2a_e} (\sqrt{h_1} + \sqrt{h_2}) \quad (21)$$

Si $d \geq d_{los}$ se calculan las pérdidas de difracción utilizando el método del § 3.1.1. No es necesario realizar más cálculos.

De no ser así, el método continúa:

Se calcula la altura libre de obstáculos más pequeña entre el trayecto de Tierra curva y el rayo entre las antenas, h (véase la Fig. 7), dado por:

$$h = \frac{\left(h_1 - \frac{d_1^2}{2a_e}\right)d_2 + \left(h_2 - \frac{d_2^2}{2a_e}\right)d_1}{d} \quad (22)$$

$$d_1 = \frac{d}{2} (1 + b) \quad (22a)$$

$$d_2 = d - d_1 \quad (22b)$$

$$b = 2\sqrt{\frac{m+1}{3m}} \cos \left\{ \frac{\pi}{3} + \frac{1}{3} \arccos \left(\frac{3c}{2} \sqrt{\frac{3m}{(m+1)^3}} \right) \right\} \quad (22c)$$

$$c = \frac{h_1 - h_2}{h_1 + h_2} \quad (22d)$$

$$m = \frac{d^2}{4a_e(h_1 + h_2)} \quad (22e)$$

Se calcula el trayecto libre de obstáculos requerido para unas pérdidas de difracción cero, h_{req} , que viene dado por:

$$h_{req} = 0,552 \sqrt{\frac{d_1 d_2 \lambda}{d}} \quad (23)$$

Si $h > h_{req}$ las pérdidas de difracción para el trayecto son cero. No se necesitan más cálculos.

De no ser así continúa el procedimiento:

Se calcula el radio ficticio de la Tierra modificado, a_{em} , que proporciona la visibilidad directa margina a la distancia d , mediante la fórmula:

$$a_{em} = 0,5 \left(\frac{d}{\sqrt{h_1} + \sqrt{h_2}} \right)^2 \quad (24)$$

Se utiliza el método del § 3.1.1 para calcular las pérdidas de difracción del trayecto utilizando el radio ficticio de la Tierra modificado a_{em} en lugar del radio ficticio de la Tierra a_e , y a estas pérdidas se les denomina A_h .

Si A_h es negativo, las pérdidas de difracción en el trayecto son cero y no son necesarios más cálculos.

De no ser así, se calculan las pérdidas de difracción interpoladas, A (dB), que vienen dadas por:

$$A = \left[1 - h / h_{req} \right] A_h \quad (25)$$

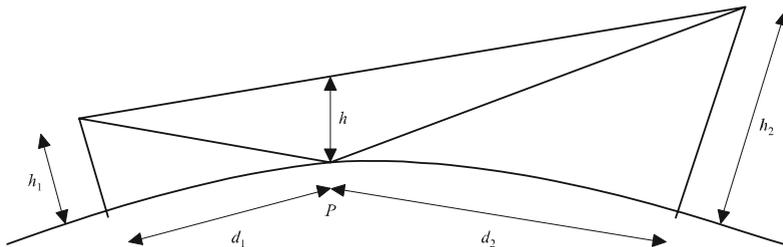
4 Difracción sobre obstáculos aislados

Numerosos trayectos de propagación comprenden un obstáculo o varios obstáculos separados, e interesa calcular la pérdida que éstos introducen. Para realizar el cálculo hay que idealizar la forma de tales obstáculos, considerándola bien como de arista de grosor despreciable o como de arista en filo de cuchillo gruesa y lisa, cuyo radio de curvatura en la cima está bien definido. Claro está que los obstáculos reales tienen formas más complejas, y, por consiguiente, las indicaciones dadas en la presente Recomendación se han de considerar nada más que como una aproximación.

En aquellos casos en que el trayecto directo entre los terminales es mucho más corto que el trayecto de difracción, es preciso calcular la pérdida de transmisión adicional debida al trayecto más largo.

Los datos que se facilitan a continuación son aplicables cuando la longitud de onda es suficientemente pequeña con relación a las dimensiones del obstáculo, o sea, principalmente en el caso de ondas métricas y más cortas ($f > 30$ MHz).

FIGURA 7
Trayecto libre de obstáculos



P: Punto de reflexión

0526-07

4.1 Obstáculo único en arista en filo de cuchillo

En este caso extremadamente idealizado (Figs. 8a) y 8b)), todos los parámetros geométricos se agrupan en un solo parámetro adimensional, que normalmente se designa por v y que puede tomar distintas formas equivalentes según los parámetros geométricos elegidos:

$$v = h \sqrt{\frac{2}{\lambda} \left(\frac{1}{d_1} + \frac{1}{d_2} \right)} \quad (26)$$

$$v = \theta \sqrt{\frac{2}{\lambda \left(\frac{1}{d_1} + \frac{1}{d_2} \right)}} \quad (27)$$

$$v = \sqrt{\frac{2 h \theta}{\lambda}} \quad (v \text{ tiene el mismo signo que } h \text{ y } \theta) \quad (28)$$

$$v = \sqrt{\frac{2 d}{\lambda}} \cdot \alpha_1 \alpha_2 \quad (v \text{ tiene el mismo signo que } \alpha_1 \text{ y } \alpha_2) \quad (29)$$

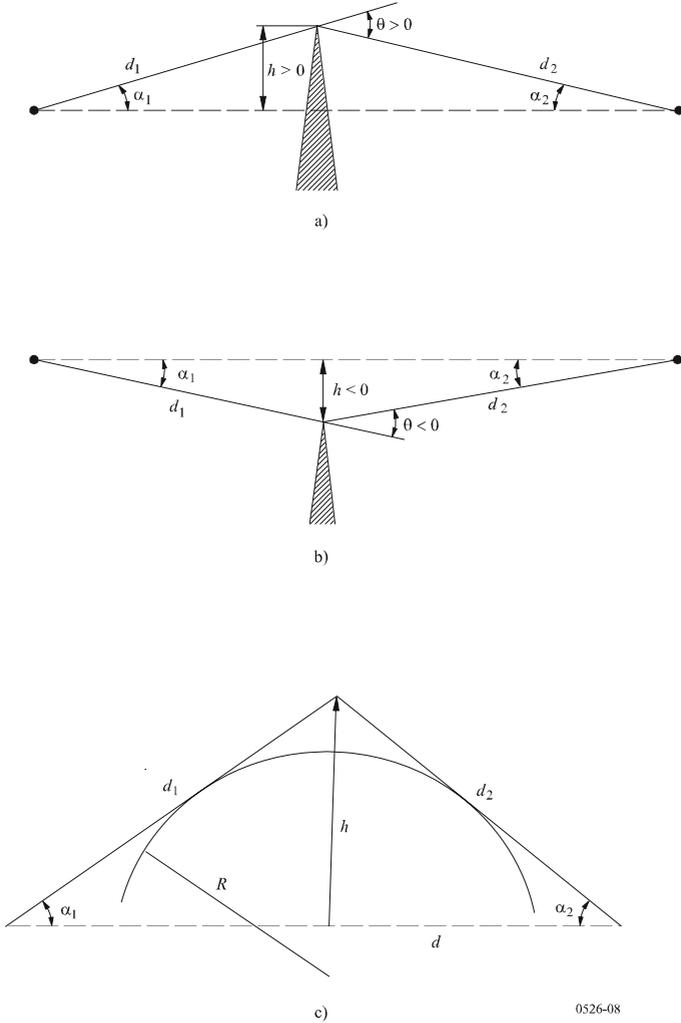
donde:

- h : altura de la cima del obstáculo sobre la recta que une los dos extremos del trayecto. Si la cima queda por debajo de esa línea, h es negativa
- d_1, d_2 : distancias desde los dos extremos del trayecto a la cima del obstáculo
- d : longitud del trayecto
- θ : ángulo de difracción (rad); tiene el mismo signo que h . Se supone que el ángulo θ es inferior a unos 0,2 rad, o sea, aproximadamente 12°
- α_1, α_2 : ángulos bajo los que, a partir de un extremo, se ven la cima del obstáculo y el extremo opuesto; tienen el mismo signo que h en las ecuaciones anteriores.

NOTA 1 – En las ecuaciones (26) a (29) inclusive, h, d, d_1, d_2 y λ deben expresarse en unidades coherentes.

FIGURA 8
Elementos geométricos

(Para las definiciones de θ , α_1 , α_2 , d , d_1 , d_2 y R , véanse los § 4.1 y 4.2)



En la Fig. 9 se ilustran las pérdidas $J(v)$ (dB) en función de v .

$J(v)$ viene dado por la ecuación:

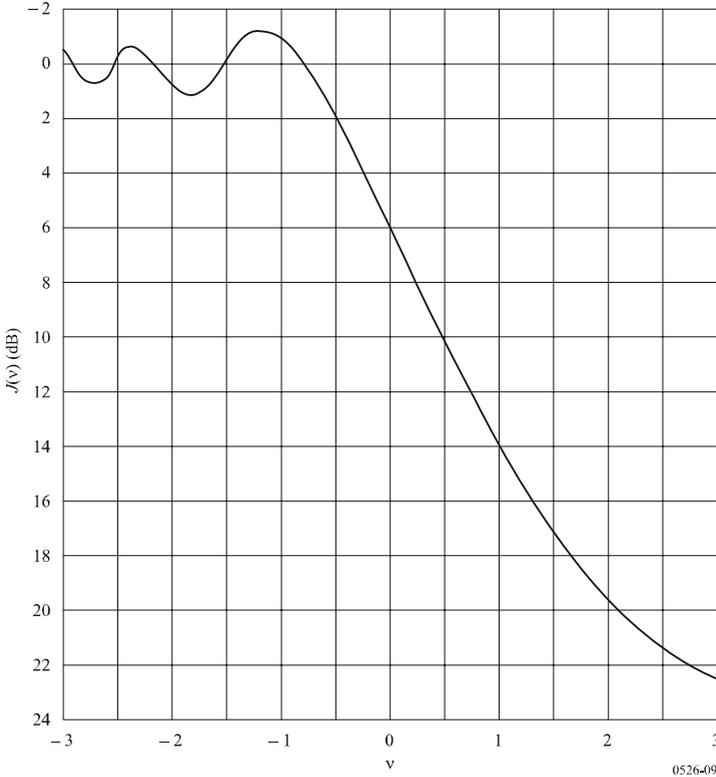
$$J(v) = -20 \log \left(\frac{\sqrt{[1 - C(v) - S(v)]^2 + [C(v) - S(v)]^2}}{2} \right) \quad (30)$$

donde $C(v)$ y $S(v)$ son las partes real e imaginaria respectivamente de la integral compleja de Fresnel $F(v)$ definida en el § 2.7.

Cuando el valor de v es superior a $-0,78$ puede obtenerse un valor aproximado mediante la expresión:

$$J(v) = 6,9 + 20 \log \left(\sqrt{(v - 0,1)^2 + 1} + v - 0,1 \right) \quad \text{dB} \quad (31)$$

FIGURA 9
Pérdidas por difracción en una arista en filo de cuchillo



4.2 Obstáculo único de forma redondeada

En la Fig. 8c) se indica la geometría de un obstáculo de forma redondeada de radio R . Obsérvese que las distancias d_1 y d_2 y la altura h por encima de la línea de base, se miden con respecto al vértice formado por la intersección de la proyección de los rayos sobre el obstáculo. La pérdida por difracción de esta geometría puede calcularse así:

$$A = J(v) + T(m, n) \quad \text{dB} \quad (32)$$

donde:

- a) $J(v)$ es la pérdida de Fresnel-Kirchoff debida a una arista en filo de cuchillo equivalente cuya cresta esté en el vértice. Se puede evaluar el parámetro v adimensional mediante cualquiera de las ecuaciones (26) a (29) inclusive. Por ejemplo, la ecuación (26) puede escribirse en unidades prácticas así:

$$v = 0,0316 h \left[\frac{2(d_1 + d_2)}{\lambda d_1 d_2} \right]^{1/2} \quad (33)$$

donde h y λ se expresan en metros, y d_1 y d_2 , en kilómetros.

$J(v)$ puede obtenerse de la Fig. 9 o de la ecuación (31). Obsérvese que en el caso de una obstrucción en el trayecto de propagación con LoS, v es positivo y la ecuación (31) es válida.

- b) $T(m,n)$ es la atenuación adicional debida a la curvatura del obstáculo:

$$T(m,n) = 7,2m^{1/2} - (2 - 12,5n)m + 3,6m^{3/2} - 0,8m^2 \quad \text{dB} \quad \text{para } mn \leq 4 \quad (34a)$$

$$T(m,n) = -6 - 20 \log(mn) + 7,2m^{1/2} - (2 - 17n)m + 3,6m^{3/2} - 0,8m^2 \quad \text{dB} \quad \text{para } mn > 4 \quad (34b)$$

y

$$m = R \left[\frac{d_1 + d_2}{d_1 d_2} \right] \left/ \left[\frac{\pi R}{\lambda} \right]^{1/3} \right. \quad (35)$$

$$n = h \left[\frac{\pi R}{\lambda} \right]^{2/3} \left/ R \right. \quad (36)$$

y R , d_1 , d_2 , h y λ se expresan en unidades coherentes.

Téngase en cuenta que, cuando R tiende a cero, $T(m,n)$ tiende también a cero. Por ello, la ecuación (32) se reduce a la difracción en una arista en filo de cuchillo para un cilindro de radio nulo.

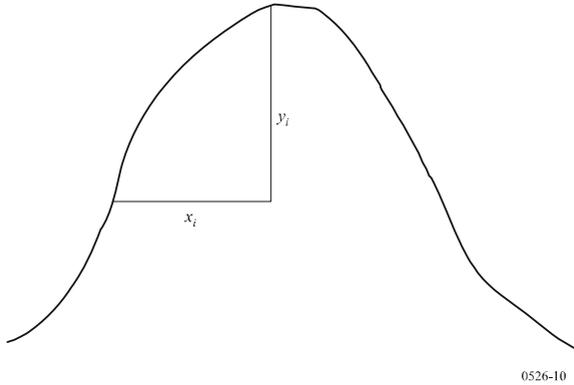
El radio de curvatura del obstáculo corresponde al radio de curvatura del vértice de una parábola ajustada con respecto al perfil del obstáculo cerca de la parte superior. Cuando se ajusta la parábola, la máxima distancia vertical desde el vértice que ha de utilizarse en ese procedimiento debe ser del orden del radio de la primera zona de Fresnel donde se encuentra el obstáculo. En la Fig. 10 se da un ejemplo de ese procedimiento, donde:

$$y_i = \frac{x_i^2}{2r_i} \quad (37)$$

y r_i es el radio de curvatura que corresponde a la muestra i del perfil vertical de la cumbre. Cuando se trata de N muestras, el radio de curvatura mediano del obstáculo viene dado por:

$$r = \frac{1}{N} \sum_1^N \frac{x_i^2}{2y_i} \quad (38)$$

FIGURA 10
Perfil vertical del obstáculo



4.3 Dos aristas aisladas

El método consiste en aplicar sucesivamente la teoría de la difracción en arista de filo de cuchillo a los dos obstáculos; la parte superior del primer obstáculo actúa como fuente de difracción sobre el segundo (véase la Fig. 11). El primer trayecto de difracción, definido por las distancias a y b y la altura h'_1 , produce una pérdida L_1 (dB), y el segundo, definido por las distancias b y c y la altura h'_2 , una pérdida L_2 (dB). L_1 y L_2 se calculan utilizando las fórmulas del § 4.1. Debe añadirse un término de corrección L_c (dB) para tener en cuenta la separación b entre las dos aristas. L_c puede estimarse por la siguiente fórmula:

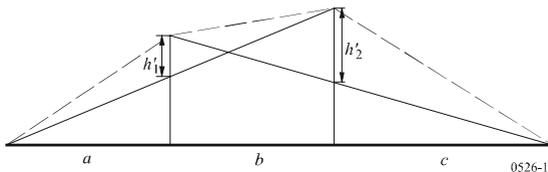
$$L_c = 10 \log \left[\frac{(a + b)(b + c)}{b(a + b + c)} \right] \quad (39)$$

válida cuando L_1 y L_2 son ambas superiores a unos 15 dB. La pérdida por difracción total viene dada entonces por:

$$L = L_1 + L_2 + L_c \quad (40)$$

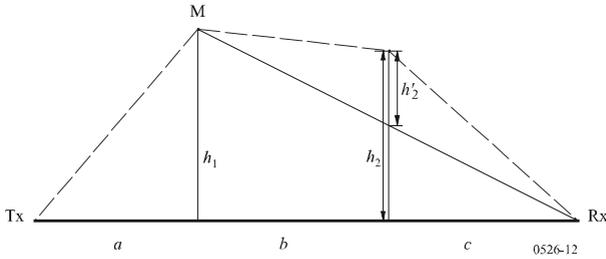
El método anterior es particularmente útil cuando ambas aristas producen pérdidas similares.

FIGURA 11
Método para dos aristas aisladas



Si predomina una arista (véase la Fig. 12), el primer trayecto de difracción viene definido por las distancias a y $b + c$ y la altura h_1 . El segundo trayecto de difracción viene definido por las distancias b y c y la altura h'_2 .

FIGURA 12
Esta figura muestra el obstáculo principal y el secundario



El método consiste en aplicar sucesivamente la teoría de la difracción en una arista en filo de cuchillo a los dos obstáculos. En primer lugar, la mayor relación h/r determina el obstáculo principal, M, donde h es la altura de la arista medida desde el trayecto directo TxRx como muestra la Fig. 12, y r es el radio del primer elipsoide de Fresnel que viene dado por la ecuación (2). Seguidamente se utiliza h'_2 , que es la altura del segundo obstáculo desde el subtrayecto MR, para calcular las pérdidas causadas por este obstáculo secundario. Se debe restar un factor de corrección T_c (dB), para tener en cuenta la separación entre las dos aristas así como su altura. T_c (dB) puede calcularse mediante la siguiente ecuación:

$$T_c = \left[12 - 20 \log_{10} \left(\frac{2}{1 - \frac{\alpha}{\pi}} \right) \right] \left(\frac{q}{p} \right)^{2p} \quad (41)$$

con:

$$p = \left[\frac{2}{\lambda} \frac{(a+b+c)}{(b+c)a} \right]^{1/2} h_1 \quad (42a)$$

$$q = \left[\frac{2}{\lambda} \frac{(a+b+c)}{(a+b)c} \right]^{1/2} h_2 \quad (42b)$$

$$\text{tg } \alpha = \left[\frac{b(a+b+c)}{ac} \right]^{1/2} \quad (42c)$$

donde h_1 y h_2 son las alturas de las aristas medidas desde el trayecto directo transmisor-receptor.

Las pérdidas por difracción total vienen dadas por:

$$L = L_1 + L_2 - T_c \quad (43)$$

Este mismo método puede aplicarse a los obstáculos de forma redondeada, con las fórmulas del § 4.3.

En los casos en que el obstáculo que produce difracción puede identificarse claramente como un edificio con techo plano, una aproximación sencilla de difracción en arista no es suficiente. Es necesario calcular la suma de las fases de las dos componentes: una de ellas experimenta una difracción doble en arista de filo de cuchillo y la otra está sujeta a una reflexión adicional causada por la superficie del tejado. Se ha demostrado que, cuando no se conocen de forma precisa la reflectividad de la superficie del tejado y cualquier diferencia de altura entre dicha superficie y los muros laterales, un modelo en doble filo de cuchillo es adecuado para la predicción de la intensidad de campo de difracción, sin tener en cuenta la componente reflejada.

4.4 Obstáculos múltiples aislados

Se recomienda aplicar dos métodos para determinar las pérdidas por difracción en un terreno irregular que presente uno o más obstáculos a la propagación con visibilidad directa. El primer método parte del supuesto de que cada obstáculo puede representarse mediante un cilindro cuyo radio es igual al radio de curvatura de la parte superior del obstáculo; este método es el que conviene utilizar cuando se dispone del perfil vertical detallado de la cumbre.

El segundo método corresponde a una solución empírica basada en la hipótesis de que los obstáculos forman una arista en filo de cuchillo y se añade una corrección para compensar las pérdidas más elevadas causadas por un radio de curvatura distinto a cero. El cálculo tiene en cuenta la curvatura de la Tierra mediante el concepto de radio ficticio de la Tierra (véase el § 4.3 de la Recomendación UIT-R P.452). Este método es adecuado siempre que se necesite un único procedimiento general para los trayectos terrenales sobre tierra o mar y tanto en el caso de LoS como transhorizonte.

Se debe disponer de un perfil de trayecto radioeléctrico que conste de un conjunto de muestras de la altura del terreno sobre el nivel del mar ordenadas en intervalos a lo largo del trayecto, siendo la primera y la última las alturas del transmisor y el receptor sobre el nivel del mar, y un conjunto correspondiente de distancias horizontales desde el transmisor. A cada par de altura y distancia se le llama punto de perfil y se le asigna un índice, incrementándose los índices de un extremo al otro del trayecto. Aunque no es esencial para el método, en la descripción que sigue se supone que la numeración de los índices aumenta en el sentido del transmisor al receptor. Es preferible, pero no fundamental, que las muestras de perfil tengan la misma separación horizontal.

4.4.1 Método de cilindro en cascada

Debe conocerse el perfil de la altura del terreno descrito como un conjunto de muestras de la altura del suelo sobre el nivel del mar, donde la primera y la última muestras corresponden a las alturas del transmisor y el receptor sobre el nivel del mar. Los valores de distancia y altura se describen como si estuvieran almacenados en matrices con índice de 1 a N , siendo N el número de muestras de perfil.

A continuación, se utilizan sistemáticamente subíndices:

h_i : altura sobre el nivel del mar del i -ésimo punto

d_i : distancia desde el transmisor hasta el i -ésimo punto

d_{ij} : distancia desde el i -ésimo hasta el j -ésimo puntos.

El primer paso es llevar a cabo un análisis «de cuerda tensa» del perfil. Mediante este análisis se identifican los puntos de muestra que podrían entrar en contacto con una cuerda tensada a lo largo del perfil desde el transmisor hasta el receptor. Esto puede llevarse a cabo mediante el siguiente procedimiento, en el que todos los valores de altura y distancia son unidades homogéneas, y todos los ángulos se expresan en radianes. El método incluye aproximaciones que son válidas para trayectos radioeléctricos que forman ángulos pequeños con la horizontal. Si un trayecto tiene gradientes de radiación por encima de unos 5° puede justificarse una geometría más exacta.

Cada punto de la cuerda se identifica como el punto de perfil con el ángulo de elevación más alto sobre la horizontal local visto desde el punto de la cuerda anterior, que comienza en un extremo del perfil y termina en el otro. Visto desde el punto s , la elevación de la i -ésima muestra de perfil ($i > s$) viene dada por la ecuación:

$$e = [(h_i - h_s) / d_{si}] - [d_{si} / 2a_e] \quad (44)$$

donde:

a_e : radio ficticio de la Tierra expresado como:

$$= k \times 6\,371 \text{ (km)}$$

y

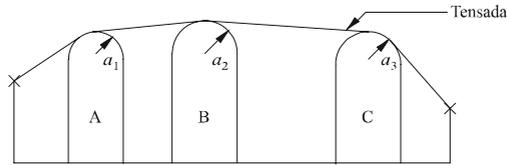
k : factor del radio ficticio de la Tierra.

En esa etapa se realiza una prueba para determinar si un grupo de dos o más puntos de la cuerda deben representar la misma obstrucción del terreno. Para las muestras separadas por distancias de 250 m o inferiores, cualquier grupo de puntos de la cuerda que sean muestras de perfil consecutivas, distintas de transmisor o receptor, deben considerarse como una obstrucción.

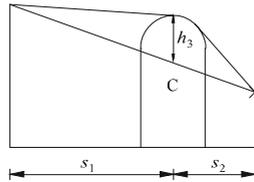
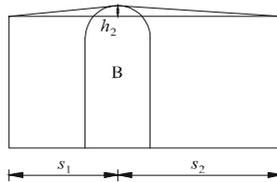
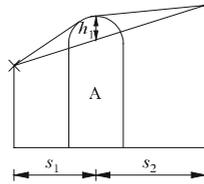
Cada obstrucción toma la forma de un cilindro, como se ilustra en la Fig. 13. La geometría de cada cilindro corresponde a la representada en la Fig. 8c). Obsérvese que en la Fig. 13 las distancias s_1 , s_2 para cada cilindro se representan como distancias medidas horizontalmente entre los puntos del vértice, y que para los rayos casi horizontales estas distancias se asemejan a las distancias d_1 y d_2 de las pendientes en la Fig. 8c). En cuanto a los ángulos de radiación con respecto a la línea horizontal superiores a unos 5° , es posible que sea necesario fijar el valor de s_1 y s_2 para las distancias d_1 y d_2 de las pendientes entre los vértices.

FIGURA 13

Modelo de cilindro en cascada a) problema global, b) detalles



a)



b)

0526-13

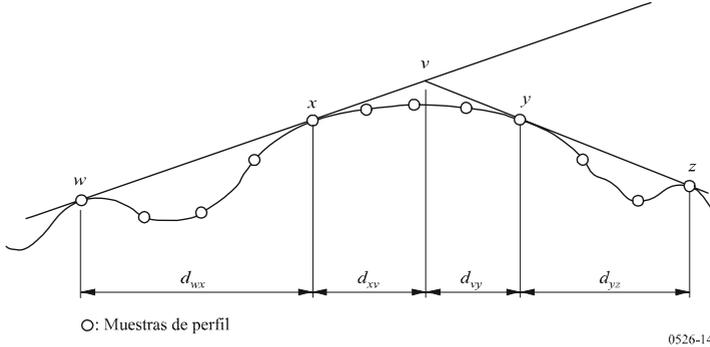
Al igual que en la Fig. 13, la altura h de cada cilindro se mide verticalmente desde su vértice inferior hasta la línea recta que une los vértices o los puntos terminales adyacentes. El valor de h para cada cilindro corresponde a h en la Fig. 8c). Además, para los rayos casi horizontales las alturas del cilindro pueden calcularse como si fueran verticales, pero para ángulos de radiación más pronunciados puede ser necesario calcular h en los ángulos rectos de la base de su cilindro.

En la Fig. 14 se ilustra la geometría de una obstrucción compuesta por más de un punto de la cuerda. Se definen los siguientes puntos:

- w: punto de la cuerda o terminal más cercano del lado de transmisión de la obstrucción que no forma parte de dicha obstrucción
- x: punto de la cuerda que forma parte de la obstrucción más cercana al transmisor
- y: punto de la cuerda que forma parte de la obstrucción más cercana al receptor

- z: punto de la cuerda o terminal más cercano del lado de recepción de la obstrucción que no forma parte de dicha obstrucción
- v: punto del vértice que resulta de la intersección de los rayos incidentes sobre la obstrucción.

FIGURA 14
Geometría de un obstáculo multipunto



Las letras *w*, *x*, *y* y *z* también sirven de indicadores para las matrices de la distancia de perfil y las muestras de altura. Cuando una obstrucción está compuesta de un punto de la cuerda aislado, *x* e *y* tendrán el mismo valor, y hará referencia a un punto de perfil que coincide con el vértice. Obsérvese que para los cilindros en cascada, los puntos *y* y *z* de un cilindro corresponden los puntos *w* y *x* del siguiente y así sucesivamente.

En el Apéndice 1 al Anexo 1 se describe un método paso a paso para ajustar los cilindros a un perfil general del terreno. Cada obstrucción se caracteriza por los valores *w*, *x*, *y* y *z*. Seguidamente se utiliza el método de dicho Apéndice para obtener los parámetros del cilindro *s*₁, *s*₂, *h* y *R*. Tras haber modelado el perfil de esta manera, las pérdidas por difracción para el trayecto se calculan como la suma de tres términos:

- la suma de las pérdidas por difracción en los cilindros;
- la suma de la difracción del subtrayecto entre cilindros (y entre cilindros y terminales adyacentes);
- un término de corrección.

Las pérdidas totales por difracción, en dB con respecto a las pérdidas en espacio libre, pueden expresarse de la siguiente manera:

$$L_d = \sum_{i=1}^N L'_i + L''(wx)_1 + \sum_{i=1}^N L''(yz)_i - 20 \log C_N \quad \text{dB} \quad (45)$$

donde:

- L*'_{*i*}: pérdidas por difracción en el *i*-ésimo cilindro calculado por el método del § 4.2
- L*''(*w* *x*)₁: pérdidas por difracción del subtrayecto en la sección del trayecto que se encuentra entre los puntos *w* y *x* del primer cilindro
- L*''(*y* *z*)_{*i*}: pérdidas por difracción del subtrayecto en la sección del trayecto que se encuentra entre los puntos *y* y *z* de todos los cilindros
- C*_{*N*}: factor de corrección para tener en cuenta las pérdidas por dispersión debidas a la difracción en cilindros sucesivos.

En el Apéndice 2 al Anexo 1 figura un método para calcular L'' en cada sección con visibilidad directa del trayecto entre obstrucciones.

El factor de corrección, C_N , se calcula mediante la fórmula:

$$C_N = (P_a / P_b)^{0,5} \quad (46)$$

donde:

$$P_a = s_1 \prod_{i=1}^N [(s_2)_i] \left(s_1 + \sum_{j=1}^N [(s_2)_j] \right) \quad (47)$$

$$P_b = (s_1)_1 (s_2)_N \prod_{i=1}^N [(s_1)_i + (s_2)_i] \quad (48)$$

y los subíndices de los paréntesis se refieren a cada uno de los cilindros.

4.4.2 Método de arista en filo de cuchillo en cascada

El método se basa en un procedimiento utilizado de uno a tres veces dependiendo del perfil del trayecto. Dicho procedimiento consiste en determinar el punto dentro de una sección concreta del perfil con el mayor valor del parámetro geométrico v descrito en el § 4.1. La sección del perfil que debe considerarse se define desde el punto de índice, a , hasta el punto de índice, b ($a < b$). Si $a + 1 = b$, no existe ningún punto intermedio y la pérdida por difracción en la sección del trayecto considerado es cero. En otros casos, la construcción se aplica evaluando v_n ($a < n < b$) y seleccionando el punto con el valor más alto de v . El valor de v para el punto de perfil n -ésimo viene dado por:

$$v_n = h \sqrt{2d_{ab} / \lambda d_{an} d_{nb}} \quad (49)$$

donde:

$$h = h_n + [d_{an} d_{nb} / 2 r_e] - [(h_a d_{nb} + h_b d_{an}) / d_{ab}] \quad (49a)$$

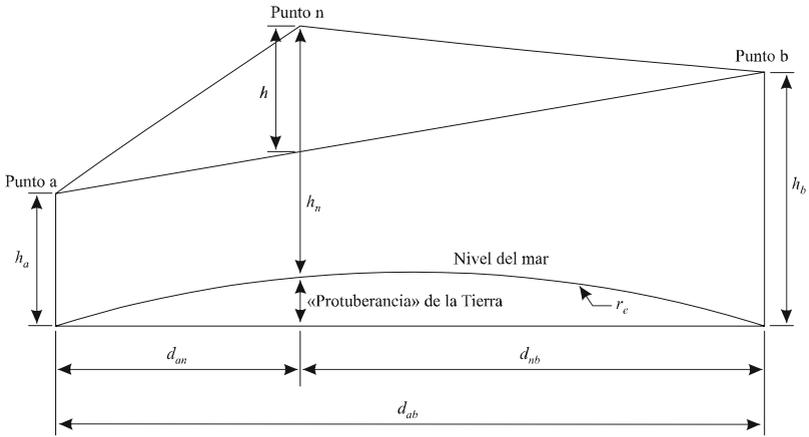
- h_a, h_b, h_n : alturas verticales indicadas en la Fig. 15
- d_{an}, d_{nb}, d_{ab} : distancias horizontales indicadas en la Fig. 15
- r_e : radio ficticio de la Tierra
- λ : longitud de onda

y todas las h , las d , r_e y λ están en unidades coherentes.

La pérdida por difracción viene dada como pérdida de arista $J(v)$ según la ecuación (31) para $v > -0,78$, y en otros casos es cero.

Obsérvese que la ecuación (49) se deriva directamente de la ecuación (26). En la Fig. 15 se ilustra la geometría de la ecuación (49a). El segundo término en la ecuación (49a) es una buena aproximación a la altura adicional en un punto n debida a la curvatura de la Tierra.

FIGURA 15
Geometría para una sola arista



0526-15

El procedimiento anterior se aplica en primer lugar a todo el perfil del transmisor al receptor. Al punto con el valor más alto de v se le llama arista principal, p , y la pérdida correspondiente es $J(v_p)$.

Si $v_p > -0,78$ el procedimiento se aplica dos veces más:

- del transmisor al punto p para obtener v_t , y a continuación $J(v_t)$;
- del punto p al receptor para obtener v_r , y a continuación $J(v_r)$.

El exceso de pérdida por difracción en el trayecto viene dado por:

$$L = J(v_p) \square T [J(v_t) \square J(v_r) \square C] \quad \text{para } v_p > -0,78 \quad (50a)$$

$$L = 0 \quad \text{para } v_p \leq -0,78 \quad (50b)$$

donde:

C : corrección empírica

$$C = 10,0 + 0,04D \quad (51)$$

D : longitud total del trayecto (km)

y

$$T = 1,0 - \exp [-J(v_p) / 6,0] \quad (52)$$

Obsérvese que el anterior procedimiento, para trayectos transhorizonte, se basa en el método Deygout limitado a un máximo de tres aristas. Para trayectos con visibilidad directa se diferencia de la construcción Deygout en que se siguen utilizando dos aristas secundarias cuando la arista principal provoca unas pérdidas por difracción distintas de cero.

Este método puede producir discontinuidades en la pérdida por difracción predicha en función del radio ficticio de la Tierra, debido a los distintos puntos de perfil que se seleccionan para la arista principal o las aristas auxiliares. Para realizar una predicción fluida y monótona de la pérdida por difracción como función del radio ficticio de la Tierra, pueden encontrarse en primer lugar la arista principal y, si existen, las aristas auxiliares de cada lado, para el radio mediano ficticio de la Tierra.

Esas aristas pueden entonces utilizarse en el cálculo de las pérdidas por difracción para otros valores del radio ficticio de la Tierra sin repetir el procedimiento para localizar dichos puntos. No obstante, este método puede ser menos preciso para los radios ficticios de la Tierra superiores o inferiores al valor mediano.

El método de arista en filo de cuchillo en cascada se utiliza en el modelo de difracción de la Recomendación UIT-R P.452-12. Se calculan las pérdidas por difracción para dos radios ficticios de la Tierra: el valor mediano y el valor excedido durante el $\beta_0\%$ de un año medio, para el cual se utiliza un factor de curvatura de la Tierra de 3. El parámetro β_0 representa el porcentaje de tiempo durante el cual la propagación anómala dominará el resultado global. Se utiliza entonces un procedimiento de interpolación, basado en la distribución normal acumulativa complementaria inversa, para calcular la pérdida por difracción no excedida durante un porcentaje de tiempo comprendido entre β_0 y 50%. No obstante, cuando se calcula la pérdida por difracción para el $\beta_0\%$ del tiempo, el método de la Recomendación UIT-R P.452 emplea la arista principal y, de existir, las aristas auxiliares determinadas para el valor mediano. Se evita así la posibilidad de que un pequeño cambio en el perfil pueda producir un gran cambio en la pérdida por difracción durante el $\beta_0\%$ del tiempo debido a una variación de esas aristas.

5 Difracción debida a pantallas delgadas

En los siguientes métodos se considera que la obstrucción adopta la forma de una pantalla delgada. Estos métodos pueden utilizarse para estudiar la propagación que se produce alrededor de un obstáculo o a través de una abertura.

5.1 Pantalla de anchura finita

La supresión de la interferencia en un emplazamiento de recepción (por ejemplo, una estación terrena pequeña) puede conseguirse mediante una pantalla artificial de anchura finita transversal a la dirección de propagación. En este caso, se puede calcular el campo en la sombra de la pantalla teniendo en cuenta tres aristas en filo de cuchillo a saber: cima y los dos lados de la pantalla. Las interferencias constructiva y destructiva de las tres contribuciones independientes producirán fluctuaciones rápidas de la intensidad de campo a distancias del orden de una longitud de onda. El modelo simplificado que se ofrece a continuación proporciona estimaciones de las pérdidas por difracción mínima y media en función de la ubicación. Consiste en la suma de las amplitudes de las contribuciones individuales para obtener una estimación de la pérdida por difracción mínima, y en una suma en potencia para obtener una estimación de la pérdida por difracción media. Este modelo se ha verificado por comparación con cálculos exactos mediante la teoría de la difracción uniforme (UTD, *uniform theory of diffraction*) y mediciones de gran precisión.

Paso 1: Calcular el parámetro geométrico v para cada una de las tres aristas en filo de cuchillo (cima, lado izquierdo y lado derecho) mediante cualquiera de las ecuaciones (26) a (29).

Paso 2: Calcular el factor de pérdida $j(v) = 10^{J(v)/20}$ asociado con cada arista mediante la ecuación (31).

Paso 3: Calcular la pérdida por difracción mínima J_{min} mediante la expresión:

$$J_{min}(v) = -20 \log \left[\frac{1}{j_1(v)} + \frac{1}{j_2(v)} + \frac{1}{j_3(v)} \right] \quad \text{dB} \quad (53)$$

o bien:

Paso 4: Calcular la pérdida por difracción media J_{av} mediante la expresión:

$$J_{av}(v) = -10 \log \left[\frac{1}{j_1^2(v)} + \frac{1}{j_2^2(v)} + \frac{1}{j_3^2(v)} \right] \quad \text{dB} \quad (54)$$

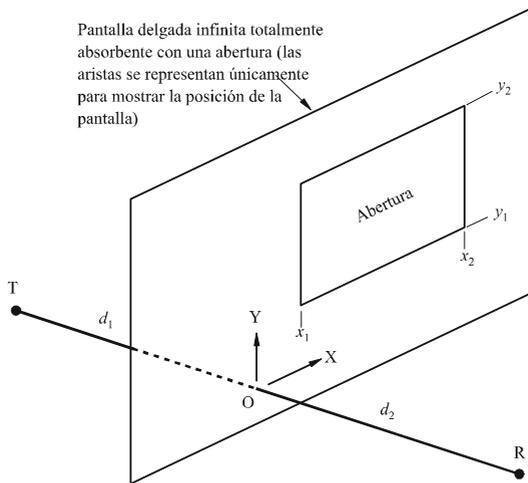
5.2 Difracción debida a aberturas rectangulares y aberturas o pantallas compuestas

El método que se describe a continuación puede utilizarse para calcular las pérdidas por difracción debidas a una abertura rectangular en una pantalla delgada que de otra manera sería totalmente absorbente. El método también puede utilizarse en el caso de varias aberturas rectangulares o pantallas finitas, con lo cual se convierte en un método alternativo para calcular la difracción en las pantallas de anchura finita, tema que se examinó en el § 5.1.

5.2.1 Difracción debida a una abertura rectangular única

En la Fig. 16 se ilustra la geometría utilizada para representar una apertura rectangular en una pantalla delgada infinita totalmente absorbente.

FIGURA 16
Geometría para una abertura rectangular única



0526-16

Las posiciones de las aristas de la abertura, x_1 , x_2 , y_1 e y_2 , se representan en un sistema de coordenadas cartesianas, cuyo origen es el punto donde la línea recta desde el transmisor T hasta el receptor R atraviesa la pantalla, con propagación paralela al eje Z. T y R se encuentran a una distancia d_1 y d_2 , respectivamente, de la parte posterior y anterior de la pantalla.

La intensidad de campo, e_a , en el receptor en unidades lineales normalizadas en el espacio libre se expresa de manera compleja mediante la fórmula:

$$e_a(x_1, x_2, y_1, y_2) = 0,5(C_x C_y - S_x S_y) + j 0,5 (C_x S_y + S_x C_y) \quad (55)$$

donde:

$$C_x = C(v_{x2}) - C(v_{x1}) \quad (56a)$$

$$C_y = C(v_{y2}) - C(v_{y1}) \quad (56b)$$

$$S_x = S(v_{x2}) - S(v_{x1}) \quad (56c)$$

$$S_y = S(v_{y2}) - S(v_{y1}) \quad (56d)$$

Los cuatro valores de v vienen dados por la ecuación (26) sustituyendo h por las aristas x_1 , x_2 , y_1 e y_2 , y los valores de $C(v)$ y $S(v)$ vienen dados por las ecuaciones (7a) y (7b) y pueden calcularse a partir del coeficiente complejo de Fresnel mediante las ecuaciones (8a) y (8b).

Las correspondientes pérdidas por difracción L_a vienen dadas por la ecuación:

$$L_a = -20 \log(e_a) \quad \text{dB} \quad (57)$$

5.2.2 Difracción debida a aberturas o pantallas compuestas

El método utilizado para una abertura rectangular única también puede aplicarse como sigue:

Dado que en las unidades lineales normalizadas al espacio libre de la ecuación (51) el campo en espacio libre se expresa mediante la fórmula $1,0 + j 0,0$, el campo complejo normalizado e_s debido a una pantalla rectangular única (aislada en el terreno), se expresa mediante la fórmula:

$$e_s = 1,0 - e_a \quad (58)$$

donde e_a se calcula utilizando la ecuación (55) para una abertura del mismo tamaño y con la misma posición que la pantalla.

- El campo normalizado debido a combinaciones de varias aberturas rectangulares o pantallas aisladas puede calcularse sumando los resultados de la ecuación (55) ó (58).
- Las aberturas o pantallas de formas arbitrarias pueden aproximarse mediante combinaciones adecuadas de aberturas o pantallas rectangulares.
- Como las integrales $C(v)$ y $S(v)$ convergen a un valor de $0,5 + j 0,5$ cuando v tiende a infinito, la ecuación (50) puede aplicarse para rectángulos de tamaño ilimitado en una o más direcciones.

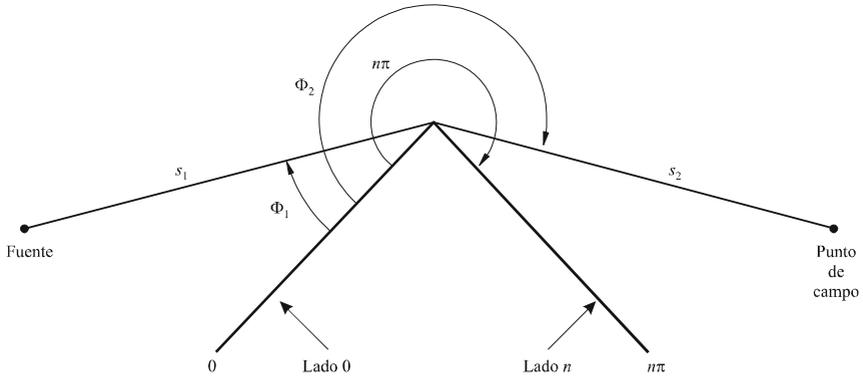
6 Difracción debida a una cuña de conductividad finita

El método descrito a continuación puede emplearse para predecir la pérdida por difracción debida a un obstáculo en cuña de conductividad finita. Las aplicaciones apropiadas son la difracción alrededor de la esquina de un edificio o en la cresta de un tejado, o allí donde el terreno pueda caracterizarse por una colina en forma de cuña. El método requiere conocer la conductividad y la constante dieléctrica relativa de la cuña que obstruye, y se supone que no hay ninguna transmisión a través del material de la cuña.

El método se basa en la UTD. Tiene en cuenta la difracción tanto en la región de sombra como en la de visibilidad directa y se facilita un método de transmisión gradual entre dichas regiones.

En la Fig. 17 se ilustra la geometría de un obstáculo en forma de cuña de conductividad finita.

FIGURA 17
Geometría para aplicar la UTD de la difracción por cuña



0526-17

La fórmula de la UTD para el campo eléctrico en el punto de campo, relativa a dos dimensiones, es:

$$e_{UTD} = e_0 \frac{\exp(-jks_1)}{s_1} D_{\parallel}^{\perp} \cdot \sqrt{\frac{s_1}{s_2(s_1 + s_2)}} \cdot \exp(-jks_2) \quad (59)$$

donde:

e_{UTD} : campo eléctrico en el punto de campo

e_0 : amplitud de la fuente relativa

s_1 : distancia del punto de la fuente a la arista de difracción

s_2 : distancia de la arista de difracción al punto de campo

k : número de onda $2\pi/\lambda$

D_{\parallel}^{\perp} : coeficiente de difracción que depende de la polarización (paralela o perpendicular al plano de incidencia) del campo incidente en la arista

y s_1 , s_2 y λ se expresan en unidades coherentes.

El coeficiente de difracción de una cuña de conductividad finita viene dado por:

$$D_{\parallel}^{\perp} = \frac{-\exp(-j\pi/4)}{2n\sqrt{2\pi k}} \left\{ \begin{array}{l} \cotg\left(\frac{\pi + (\Phi_2 - \Phi_1)}{2n}\right) \cdot F(kLa^+(\Phi_2 - \Phi_1)) \\ + \cotg\left(\frac{\pi - (\Phi_2 - \Phi_1)}{2n}\right) \cdot F(kLa^-(\Phi_2 - \Phi_1)) \\ + R_0^{\perp} \cdot \cotg\left(\frac{\pi - (\Phi_2 + \Phi_1)}{2n}\right) \cdot F(kLa^-(\Phi_2 + \Phi_1)) \\ + R_n^{\perp} \cdot \cotg\left(\frac{\pi + (\Phi_2 + \Phi_1)}{2n}\right) \cdot F(kLa^+(\Phi_2 + \Phi_1)) \end{array} \right\} \quad (60)$$

donde:

Φ_1 : ángulo de incidencia, medido a partir del lado de incidencia (lado 0)

Φ_2 : ángulo de difracción, medido a partir del lado de incidencia (lado 0)

n : ángulo externo de la cuña expresado como múltiplo de π radianes (ángulo real = $n\pi$ (rad))

$$j = \sqrt{-1}$$

y donde $F(x)$ es una integral de Fresnel:

$$F(x) = 2j\sqrt{x} \cdot \exp(jx) \cdot \int_{\sqrt{x}}^{\infty} \frac{\exp(-jt^2)}{\sqrt{x}} dt \quad (61)$$

$$\int_{\sqrt{x}}^{\infty} \frac{\exp(-jt^2)}{\sqrt{x}} dt = \sqrt{\frac{\pi}{8}}(1 - j) - \int_0^{\sqrt{x}} \frac{\exp(-jt^2)}{\sqrt{x}} dt \quad (62)$$

La integral puede calcularse por integración numérica.

De forma alternativa una aproximación útil viene dada por:

$$\int_{\sqrt{x}}^{\infty} \frac{\exp(-jt^2)}{\sqrt{x}} dt = \sqrt{\frac{\pi}{2}} A(x) \quad (63)$$

donde:

$$A(x) = \left\{ \begin{array}{ll} \frac{1-j}{2} - \exp(-jx) \sqrt{\frac{x}{4}} \sum_{n=0}^{11} \left[(a_n + jb_n) \left(\frac{x}{4}\right)^n \right] & \text{si } x < 4 \\ -\exp(-jx) \sqrt{\frac{4}{x}} \sum_{n=0}^{11} \left[(c_n + jd_n) \left(\frac{4}{x}\right)^n \right] & \text{en otro caso} \end{array} \right\} \quad (64)$$

y los coeficientes a, b, c, d se describen en el § 2.7.

$$L = \frac{s_2 \cdot s_1}{s_2 + s_1} \quad (65)$$

$$a^{\pm}(\beta) = 2 \cos^2 \left(\frac{2m\pi N^{\pm} - \beta}{2} \right) \quad (66)$$

donde:

$$\beta = \Phi_2 \pm \Phi_1 \quad (67)$$

En la ecuación (41), N^{\pm} son los enteros que satisfacen con mayor aproximación la ecuación.

$$N^{\pm} = \frac{\beta \pm \pi}{2m\pi} \quad (68)$$

R_0^\perp, R_n^\perp son los coeficientes de reflexión tanto de la polarización perpendicular como de la paralela dados por:

$$R^\perp = \frac{\text{sen}(\Phi) - \sqrt{\eta - \cos(\Phi)^2}}{\text{sen}(\Phi) + \sqrt{\eta - \cos(\Phi)^2}} \quad (69)$$

$$R^\parallel = \frac{\eta \cdot \text{sen}(\Phi) - \sqrt{\eta - \cos(\Phi)^2}}{\eta \cdot \text{sen}(\Phi) + \sqrt{\eta - \cos(\Phi)^2}} \quad (70)$$

donde:

- $\Phi = \Phi_1$ para R_0 y $\Phi = (n\pi - \Phi_2)$ para R_n
- $\eta = \epsilon_r - j \times 18 \times 10^9 \sigma / f$
- ϵ_r : constante dieléctrica relativa del material de la cuña
- σ : conductividad del material de la cuña (S/m)
- f : frecuencia (Hz).

Cabe tener en cuenta que, de ser necesario, los dos lados de la cuña pueden tener características eléctricas distintas.

En los límites del apantallamiento y la reflexión una de las funciones cotangentes en la ecuación (60) pasa a ser singular.

Sin embargo, D^\perp sigue siendo finita y se puede evaluar fácilmente. El término que contiene la función cotangente singular se da para un valor reducido de ϵ como:

$$\cotg\left(\frac{\pi \pm \beta}{2n}\right) \cdot F(kLa^\pm(\beta)) \cong n \cdot \left[\sqrt{2\pi kL} \cdot \text{sign}(\epsilon) - 2kL\epsilon \cdot \exp(j\pi/4)\right] \cdot \exp(j\pi/4) \quad (71)$$

donde ϵ se define mediante:

$$\epsilon = \pi + \beta - 2\pi nN^+ \quad \text{para} \quad \beta = \Phi_2 + \Phi_1 \quad (72)$$

$$\epsilon = \pi - \beta + 2\pi nN^- \quad \text{para} \quad \beta = \Phi_2 - \Phi_1 \quad (73)$$

El coeficiente de difracción resultante será continuo en los límites del apantallamiento y la reflexión, siempre que se emplee el mismo coeficiente de reflexión cuando se calculen los rayos reflejados.

El campo e_{LD} debido al rayo de difracción, más el rayo visible para $(\Phi_2 - \Phi_1) < \pi$, viene dado por:

$$e_{LD} = \begin{cases} e_{UTD} + \frac{\exp(-jks)}{s} & \text{para} \quad \Phi_2 < \Phi_1 + \pi \\ e_{UTD} & \text{para} \quad \Phi_2 \geq \Phi_1 + \pi \end{cases} \quad (74)$$

donde:

s : distancia en línea recta entre los puntos de la fuente y el campo.

Obsérvese que para $(\Phi_2 - \Phi_1) = \pi$ el 2^{do} término cotangente en la ecuación (60) pasará a ser singular y que debe emplearse la aproximación alternativa dada por la ecuación (71).

La intensidad de campo en el punto del campo (dB) relativo al campo que existiría en el punto del campo en ausencia de una obstrucción en forma de cuña (es decir, dB con respecto al espacio libre) se determina haciendo e_0 igual a la unidad en la ecuación (55) y calculando:

$$E_{UTD} = 20 \log \left(\left| \frac{s \cdot e_{UTD}}{\exp(-jks)} \right| \right) \quad (75)$$

donde:

s : distancia en línea recta entre los puntos de la fuente y el campo.

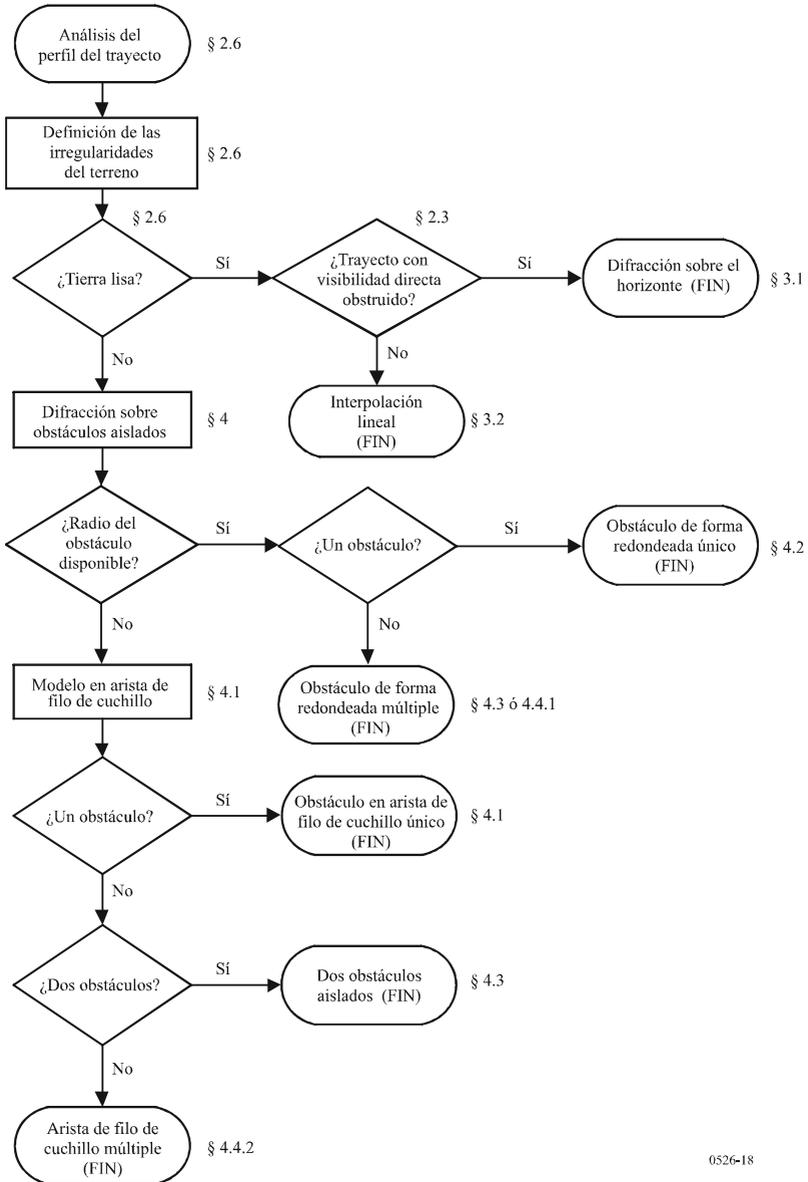
Cabe tener en cuenta que, para $n = 2$ y unos coeficientes de reflexión cero, debe obtenerse el mismo resultado que en la pérdida por difracción en arista de la Fig. 9.

Una versión MathCAD sobre la formulación de la UTD se puede obtener en la Oficina de Radiocomunicaciones.

7 Guía sobre la propagación por difracción

En la Fig. 18 aparece un organigrama general para evaluar las pérdidas por difracción correspondiente a los § 3 y 4. En el organigrama se resume el procedimiento que ha de adoptarse en cada caso.

FIGURA 18
Organigrama sobre la propagación por difracción



0526-18

Apéndice 1 al Anexo 1

Cálculo de los parámetros del cilindro

El siguiente procedimiento puede utilizarse para calcular los parámetros del cilindro que se ilustran en las Figs. 8c) y 14 para cada una de las obstrucciones del terreno. Para ello se utilizan unidades homogéneas y todos los ángulos se expresan en radianes. Las aproximaciones utilizadas son válidas para trayectos radioeléctricos con una elevación igual o inferior a 5° con respecto a la horizontal.

1 Ángulo de difracción y posición del vértice

Aunque estas unidades no se utilizan directamente como parámetros del cilindro, se necesita conocer el ángulo de difracción sobre el cilindro y la posición del vértice.

El ángulo de difracción sobre el obstáculo viene dado por la ecuación:

$$\theta = \alpha_w + \alpha_z + \alpha_e \quad (76)$$

donde α_w y α_z son los ángulos de elevación de los puntos x y y por encima de la horizontal local, vistos desde los puntos w y z respectivamente, que se expresan mediante las ecuaciones:

$$\alpha_w = (h_x - h_w) / d_{wx} - d_{wx} / 2a_e \quad (77)$$

$$\alpha_z = (h_y - h_z) / d_{yz} - d_{yz} / 2a_e \quad (78)$$

y α_e es el ángulo subtendido por la distancia de círculo máximo entre los puntos w y z que se expresa mediante la ecuación:

$$\alpha_e = d_{wz} / a_e \quad (79)$$

La distancia al vértice desde el punto w se calcula en función de cómo se represente la obstrucción, ya sea mediante una sola muestra de perfil o más de una:

Para una obstrucción de punto único:

$$d_{wv} = d_{wx} \quad (80)$$

Para una obstrucción multipunto es necesario protegerse contra valores muy pequeños de difracción:

$$d_{wv} = [(\alpha_z + \alpha_e / 2) d_{wz} \square h_z - h_w] / \theta \quad \text{para } \theta \cdot a_e < d_{xy} \quad (81a)$$

$$d_{wv} = (d_{wx} + d_{wy}) / 2 \quad \text{para } \theta \cdot a_e < d_{xy} \quad (81b)$$

La distancia al punto z desde el punto del vértice se expresa mediante la ecuación:

$$d_{vz} = d_{wz} - d_{wv} \quad (82)$$

La altura del punto del vértice sobre el nivel del mar se calcula en función de cómo se represente la obstrucción, ya sea mediante una sola muestra de perfil o más de una.

Para una obstrucción de punto único:

$$h_v = h_x \quad (83)$$

Para una obstrucción multipunto:

$$h_v = d_{wv} \alpha_w + h_w + d_{2,wv} / 2a_e \quad (84)$$

2 Parámetros del cilindro

En esta etapa los parámetros del cilindro que se ilustran en la Fig. 8c) pueden calcularse para cada uno de los obstáculos del terreno definidos mediante el análisis de cuerda:

d_1 y d_2 son las distancias positivas entre los vértices a los obstáculos (o terminales) en los lados del transmisor y el receptor del obstáculo, respectivamente,

y:

$$h = h_v + d_{wv} d_{vz} / 2a_e - (h_w d_{vz} + h_z d_{wv}) / d_{wz} \quad (85)$$

Para calcular el radio del cilindro se recurre a dos muestras de perfil adicionales:

p : punto adyacente a x en el lado del transmisor,

y:

q : punto adyacente a y en el lado del receptor.

De este modo, los índices de perfil p y q se expresan mediante la ecuación:

$$p = x - 1 \quad (86)$$

y:

$$q = y \square 1 \quad (87)$$

Si un punto cuya expresión es p o q corresponde a un terminal, se considera que el valor correspondiente de h debe ser la altura del terreno en ese punto, y no la altura sobre el nivel del mar de la antena.

El radio del cilindro se calcula como el cociente entre la diferencia en pendiente entre la sección p - x e y - q del perfil, para tener en cuenta la curvatura de la Tierra, y la distancia entre p y q .

Las distancias entre las muestras de perfil que se necesitan para este cálculo son:

$$d_{px} = d_x - d_p \quad (88)$$

$$d_{yq} = d_q - d_y \quad (89)$$

$$d_{pq} = d_q - d_p \quad (90)$$

La diferencia en pendiente entre las secciones p - x e y - q del perfil se expresan en radianes mediante la ecuación:

$$t = (h_x - h_p) / d_{px} \square (h_y - h_q) / d_{yq} - d_{pq} / a_e \quad (91)$$

donde a_e es el radio ficticio de la Tierra.

El radio del cilindro se expresa ahora mediante la ecuación:

$$R = [d_{pq} / t] [1 - \exp(-4v)]^3 \quad (92)$$

siendo v el parámetro adimensional de la arista en filo de cuchillo de la ecuación (32).

En la ecuación (48), el segundo factor es una función de suavizado empírica que se utiliza para el radio del cilindro a fin de evitar discontinuidades en obstrucciones con visibilidad directa marginales.

Apéndice 2 al Anexo 1

Pérdidas por difracción en el subtrayecto

1 Introducción

En este Apéndice se describe un método para calcular las pérdidas por difracción del subtrayecto para una subsección con visibilidad directa en un trayecto de difracción. El trayecto ha adoptado la forma de cilindros en cascada, cada uno de los cuales se caracteriza por puntos de perfil w , x , y y z como se ilustra en las Figs. 13 y 14. La difracción en el subtrayecto ha de calcularse para cada subsección en el trayecto global entre puntos representados por w y x , o por y y z . Estos puntos corresponden a las secciones con visibilidad directa en el trayecto entre obstrucciones, o entre un terminal y una obstrucción.

Asimismo, el método puede utilizarse para una visibilidad directa con difracción en el subtrayecto, en cuyo caso se aplica para el trayecto.

2 Método

Para una sección con visibilidad directa del perfil situado entre las muestras de perfil indexadas por u y v , la primera tarea que se ha de llevar a cabo es identificar la muestra de perfil entre u y v , ambas exclusive, que obstruyen la fracción más grande de la primera zona de Fresnel para un rayo que se desplaza desde u hasta v .

Para evitar escoger un punto que fundamentalmente forma parte de uno de los obstáculos del terreno ya modelado como un cilindro, el perfil que se encuentra entre los valores u y v se limita a una sección entre dos índices adicionales p y q , cuyos valores se fijan como sigue:

- Se fija $p = u \square 1$.
- Si $p < v$ y $h_p > h_{p+1}$, se incrementa p en 1 y se repite.
- Se fija $q = v - 1$.
- Si $q > u$ y $h_q > h_{q-1}$, se incrementa q en 1 y se repite.

Si $p = q$ se considera que la pérdida por obstrucción del subtrayecto es igual a 0. De otro modo, se debe de efectuar el cálculo indicado a continuación.

En esta etapa, es necesario calcular el mínimo valor del índice libre de obstáculos normalizado, C_F , que viene dado por h_z/F_1 , donde las unidades homogéneas son:

h_z : altura del rayo sobre el punto de perfil

F_1 : radio de la primera zona de Fresnel.

El mínimo índice libre de obstáculos normalizado puede expresarse mediante la ecuación:

$$C_F = \min_{i=p}^q [(h_z)_i / (F_1)_i] \quad (93)$$

donde:

$$(h_z)_i = (h_r)_i - (h_t)_i \quad (94)$$

$$(F_1)_i = \sqrt{\lambda \cdot d_{ui} \cdot d_{iv} / d_{uv}} \quad (95)$$

$(h_r)_i$, la altura del rayo sobre la recta que une el nivel del mar en u y v en el i -ésimo punto de perfil viene dada por la expresión:

$$(h_r)_i = (h_u \cdot d_{iv} + h_v \cdot d_{ui}) / d_{uv} \quad (96)$$

$(h_t)_i$, la altura del terreno sobre la recta que une el nivel del mar en u y v en el i -ésimo punto de perfil viene dada por la expresión:

$$(h_t)_i = h_i + d_{ui} \cdot d_{iv} / 2a_e \quad (97)$$

El valor mínimo de la distancia con visibilidad directa normalizada se utiliza para calcular el parámetro geométrico de la difracción en una arista en filo de cuchillo para la obstrucción más significativa en un subtrayecto:

$$v = -C_F \cdot \sqrt{2} \quad (98)$$

La pérdida por difracción en el subtrayecto L'' se obtiene ahora partir de la ecuación (31) o la Fig. 9.

Para algunas aplicaciones puede no ser aconsejable incluir mejoras de la difracción en el subtrayecto. En este caso un valor de L'' debería fijarse en cero cuando en caso contrario sería negativo.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.541-9*

Procedimientos de explotación para la utilización de equipos de llamada selectiva digital en el servicio móvil marítimo

(1978-1982-1986-1990-1992-1994-1995-1997-2004)

Resumen

Esta Recomendación define los procedimientos operacionales del equipo de (LLSD) cuyas características técnicas se indican en la Recomendación UIT-R M.493. Comprende cinco Anexos. En los Anexos 1 y 2 aparecen las disposiciones y los procedimientos para las llamadas de socorro, urgencia y seguridad y para las llamadas de rutina, respectivamente. En los Anexos 3 y 4 se definen los procedimientos operacionales que deben aplicar los barcos y las estaciones costeras, y en el Anexo 5 se indican las frecuencias que han de utilizarse para la LLSD.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que el sistema de llamada selectiva digital (LLSD) se usará en la forma expuesta en la Recomendación UIT-R M.493;
- b) que las disposiciones del Capítulo IV del Convenio Internacional para la Seguridad de la Vida Humana en el Mar (SOLAS) de 1974, modificado, referentes al Sistema Mundial de Socorro y Seguridad Marítimos (SMSSM), se basan en la utilización de la LLSD con fines de alerta de socorro y llamada y que se necesitan procedimientos de explotación para la utilización de ese sistema;
- c) que los procedimientos de explotación en todas las bandas de frecuencias y para todos los tipos de telecomunicaciones debieran ser lo más similares posible;
- d) que el sistema de LLSD puede ser un medio suplementario útil para transmitir alertas de socorro, que venga a sumarse a las disposiciones sobre transmisión de las alertas de socorro por los métodos y procedimientos estipulados en el Reglamento de Radiocomunicaciones (RR);
- e) que deben especificarse las condiciones en que se ha de accionar la alarma,

recomienda

- 1 que las características técnicas de los equipos utilizados para LLSD en el servicio móvil marítimo se ajusten a las Recomendaciones UIT-R pertinentes;
- 2 que en las bandas de ondas hectométricas, decamétricas y métricas se apliquen, para las llamadas selectivas digitales, los procedimientos de explotación que se exponen en el Anexo 1 para las llamadas de socorro y seguridad y en el Anexo 2 para otros tipos de llamadas;
- 3 que se adopten disposiciones en las estaciones equipadas con sistema de LLSD para:
 - 3.1 introducir manualmente la información de dirección, tipo de llamada, categoría y diversos mensajes en una secuencia de LLSD;
 - 3.2 comprobar y, en caso necesario, corregir tales secuencias formadas manualmente;

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI) y del Sector de Normalización de las Telecomunicaciones (UIT-T).

3.3 disponer de una señal acústica de alarma y de una indicación óptica para señalar la recepción de una llamada de socorro o de urgencia o de una llamada con indicación de categoría «socorro»; no debe ser posible poner fuera de servicio el dispositivo y la indicación de alarma; debe asegurarse que la reposición de la alarma y de la indicación sea únicamente manual;

3.4 disponer de alarma(s) acústica(s) e indicadores ópticos para llamadas distintas de las de socorro y urgencia; el dispositivo de alarma(s) acústica(s) podrá ponerse fuera de servicio;

3.5 que los indicadores ópticos señalan:

3.5.1 el tipo de dirección de la llamada recibida (a todas las estaciones, a un grupo de estaciones, a un grupo de estaciones que se encuentran en una zona geográfica determinada, a una estación individual);

3.5.2 la categoría;

3.5.3 la identificación de la estación que llama;

3.5.4 la información de tipo numérico o alfanumérico; por ejemplo, información sobre frecuencias y telemando;

3.5.5 el tipo del carácter de «fin de secuencia»;

3.5.6 la detección de error, en su caso;

3.6 comprobar el canal LLSD, para determinar la presencia de una señal y, salvo en el caso de llamadas de socorro, urgencia y seguridad sin fines de prueba, proporcionar facilidades, para prevenir automáticamente la transmisión de una LLSD hasta que quede libre el canal;

4 que el equipo sea de manejo sencillo;

5 que se utilice como orientaciones para los barcos y las estaciones costeras, los procedimientos de explotación que figuran en los Anexos 3 y 4, basadas en los procedimientos correspondientes de los Anexos 1 y 2 y del RR;

6 que las frecuencias utilizadas para fines de socorro y seguridad mediante técnicas de LLSD son las indicadas en el Anexo 5 a la presente Recomendación (Apéndice 15 del RR).

NOTA 1 – En esta Recomendación se han utilizado las siguientes definiciones:

Frecuencia única: se utiliza la misma frecuencia para la transmisión y la recepción.

Frecuencias apareadas: frecuencias asociadas por pares; cada par está constituido por una frecuencia de transmisión y una frecuencia de recepción.

Frecuencias de LLSD internacionales: frecuencias previstas en el RR para su utilización exclusiva por la LLSD en el plano internacional.

Frecuencias de LLSD nacionales: frecuencias asignadas a estaciones costeras individuales o grupos de estaciones autorizadas a efectuar LLSD (puede incluir tanto frecuencias de trabajo como frecuencias de llamada). El uso de estas frecuencias debe ajustarse a lo dispuesto en el RR.

Explotación automática de la LLSD en una estación de barco: modo de explotación en el que se emplean transmisores y receptores de sintonización automática, adecuado para el servicio no atendido en el que se proporciona el acuse de recibo automático de las llamadas al recibir una LLSD y la transferencia automática a las frecuencias de trabajo apropiadas.

Tentativa de llamada: una secuencia de llamada, o un número limitado de secuencias, dirigidas a las mismas estaciones en una o varias frecuencias y dentro de un periodo de tiempo relativamente corto (por ejemplo, unos cuantos minutos). La tentativa de llamada se considera infructuosa si una frecuencia de llamada contiene el símbolo RQ al final de la secuencia y si no se recibe el acuse de recibo dentro de este periodo de tiempo.

Anexo 1

Disposiciones y procedimientos para llamadas de socorro, urgencia y seguridad

1 Introducción

Los elementos terrenales del SMSSM adoptado en virtud de las enmiendas de 1988 al Convenio Internacional SOLAS de 1974, se basan en la utilización de la LLS D para las comunicaciones de socorro y seguridad.

1.1 Método de llamada

Las disposiciones del Capítulo VII del RR son aplicables a la utilización de la LLS D en casos de socorro, urgencia y seguridad.

2 Alerta de socorro en la LLS D

La «alerta de socorro» de la LLS D proporciona los medios necesarios para la alarma, auto-identificación y datos sobre la posición del barco, incluida la hora, y la naturaleza del peligro definidos en el RR (Véase el Capítulo VII del RR).

3 Procedimientos para las alertas de socorro en LLS D

3.1 Transmisión por una unidad móvil en peligro

3.1.1 El equipo de LLS D deberá poder ajustarse previamente para transmitir la alerta de socorro en una frecuencia de alarma, por lo menos.

3.1.2 La alerta de socorro se compondrá de acuerdo con la Recomendación UIT-R M.493, introduciendo, en su caso, información sobre la posición del barco, la hora en que fue determinada y la naturaleza del peligro. Si no se puede incluir la posición del barco, se transmitirá automáticamente como señales de información de posición la cifra 9 repetida 10 veces. Si no se puede incluir la hora, se transmitirá automáticamente como señales de información de la hora la cifra 8 repetida 4 veces.

3.1.3 Tentativa de alerta de socorro

En ondas hectométricas y decamétricas, una tentativa de alerta de socorro puede transmitirse como una tentativa de llamada en una sola frecuencia o en múltiples frecuencias. En ondas métricas sólo se utilizan las tentativas de llamada en una sola frecuencia.

3.1.3.1 Tentativa de llamada en una sola frecuencia

Una tentativa de alerta de socorro debe transmitirse como cinco llamadas consecutivas en una frecuencia. Para evitar la colisión de la llamada y la pérdida de acuse de recibo, esta tentativa de llamada puede transmitirse de nuevo en la misma frecuencia tras una espera comprendida entre 3 ½ y 4 ½ min desde el comienzo de la llamada inicial. Esto permite recibir los acuses de recibo que lleguen aleatoriamente sin quedar bloqueados por la retransmisión. La espera aleatoria debe generarse automáticamente para cada transmisión repetida, pero debe ser posible efectuar manualmente la repetición automática.

Las tentativas de llamada en una sola frecuencia en ondas hectométricas y decamétricas pueden repetirse en frecuencias distintas tras una espera comprendida entre 3 ½ y 4 ½ min desde el comienzo de la llamada inicial. Sin embargo, si una estación puede recibir acuses de recibo continuamente en todas las frecuencias de socorro salvo la frecuencia de transmisión utilizada, las tentativas de llamada en una sola frecuencia pueden repetirse en frecuencias distintas sin esta demora.

3.1.3.2 Tentativa de llamada en múltiples frecuencias

Una tentativa de alerta de socorro puede transmitirse como hasta 6 llamadas consecutivas (véase la Nota 1) dispersas en un máximo de 6 frecuencias de socorro (1 en ondas hectométricas y 5 en ondas decamétricas). Las estaciones que transmiten tentativas de alerta de socorro en múltiples frecuencias deben poder recibir acuses de recibo continuamente en todas las frecuencias salvo en la frecuencia transmisora utilizada, o poder completar la tentativa de llamada en 1 min.

Las tentativas de llamada en múltiples frecuencias pueden repetirse después de una espera aleatoria de 3 ½ a 4 ½ min desde el comienzo de la tentativa de llamada previa.

NOTA 1 – Una llamada en ondas métricas puede transmitirse simultáneamente con una llamada en ondas hectométricas/decamétricas.

3.1.4 Comunicaciones de socorro

En caso de peligro el operador debe:

3.1.4.1 introducir el modo deseado de la comunicación subsiguiente y, si dispone de tiempo para ello, introducir la posición del barco y la hora (véase la Nota 1) en que fue determinada, así como la naturaleza del siniestro (véase la Nota 1);

NOTA 1 – Si estos elementos no se proporcionan automáticamente.

3.1.4.2 seleccionar la frecuencia o frecuencias de socorro que hayan de emplearse (véase la Nota 1 del § 3.1.4.1);

3.1.4.3 activar la «alerta de socorro» mediante un botón de socorro especializado.

3.2 Recepción

El equipo de LLS D debe estar en condiciones de mantenerse en escucha fiable las 24 horas del día en frecuencias de alarma de LLS D apropiadas.

3.3 Acuse de recibo de las alertas de socorro

Los acuses de recibo de las alertas de socorro se iniciarán manualmente.

Los acuses de recibo deben transmitirse en la misma frecuencia en que se recibe la alerta de socorro.

3.3.1 Normalmente sólo deben acusar recibo de las alertas de socorro por LLSLD las estaciones costeras apropiadas. Además, las estaciones costeras deben ponerse a la escucha en radiotelefonía y, si la señal «modo de comunicación subsiguiente» en la alerta de socorro recibida indica teleimpresor, también en impresión directa de banda estrecha (IDBE) (véase la Recomendación UIT-R M.493). En ambos casos, las frecuencias de radiotelefonía e impresión directa de banda estrecha deben ser las asociadas a la frecuencia en que se ha recibido la alerta de socorro.

3.3.2 Los acuses de recibo de las alertas de socorro LLSLD transmitidas por ondas hectométricas o decamétricas deben iniciarse tras una espera mínima de 1 min después de recibir una alerta de socorro, normalmente con una demora máxima de $2\frac{3}{4}$ min. Esto permite completar todas las llamadas de una tentativa de llamada en una sola frecuencia o en múltiples frecuencias, y debe dar a las estaciones costeras tiempo suficiente para responder a la alerta de socorro. Los acuses de recibo en ondas métricas deben transmitirse lo antes posible.

3.3.3 El acuse de recibo de alerta de socorro consiste en una sola LLSLD de acuse de recibo dirigida a «todos los barcos» y que incluye la identificación (véase la Recomendación UIT-R M.493) del barco que ha efectuado la alerta de socorro.

3.3.4 Al recibir una alerta de socorro LLSLD de otro barco, los barcos deben ponerse a la escucha en la frecuencia asociada de tráfico radiotelefónico de socorro y seguridad y acusar recibo de la llamada por radiotelefonía.

Si una estación de barco sigue recibiendo una alerta de socorro LLSLD en un canal de ondas hectométricas o métricas, debe transmitirse un acuse de recibo LLSLD únicamente tras consultar con un centro de coordinación de salvamento o una estación costera que indiquen que se ha de proceder así.

3.3.5 La repetición automática de una tentativa de alerta de socorro debe terminarse automáticamente al recibir un acuse de recibo de socorro LLSLD.

3.3.6 Cuando el tráfico de socorro, urgencia y de seguridad no pueda cursarse satisfactoriamente utilizando la radiotelefonía, una estación afectada podrá indicar su intención de realizar comunicaciones subsiguientes en la frecuencia asociada para la telegrafía de IDBE.

3.4 Retransmisiones de socorro

Las llamadas de retransmisión de socorro deben iniciarse manualmente.

3.4.1 En las llamadas de retransmisión de socorro debe utilizarse la señal de telemando «retransmisión de socorro» de conformidad con la Recomendación UIT-R M.493 y en la tentativa de llamada debe seguirse el procedimiento descrito en los § 3.1.3 a 3.1.3.2 para las alertas de socorro, excepto en que la alerta se envía como llamada única manualmente, en una única frecuencia.

3.4.2 Todo barco que reciba en un canal de ondas decamétricas una alerta de socorro de la que no acuse recibo una estación costera en el plazo de 5 min, debe efectuar una llamada de retransmisión de socorro a la estación costera correspondiente.

3.4.3 El acuse de recibo de las llamadas de retransmisión de socorro transmitidas por estaciones costeras, o por estaciones de barco dirigidas a más de un barco deben efectuarlo las estaciones de barco que utilizan radiotelefonía. Cuando una estación de barco transmite una llamada de retransmisión de socorro, una estación costera debe acusar recibo transmitiendo una llamada «de acuse de recibo de retransmisión de socorro» de acuerdo con los procedimientos para los acuses de recibo de llamadas de socorro indicados en los § 3.3 a 3.3.3.

4 Procedimientos para las llamadas de urgencia y seguridad en LLS D

4.1 Debe utilizarse la LLS D, en las frecuencias de llamada de socorro y seguridad, por las estaciones costeras para avisar a los barcos, y por los barcos para avisar a las estaciones costeras y/o de barco que van a transmitirse mensajes de urgencia, vitales para la navegación, o de seguridad, excepto cuando las transmisiones se efectúen a las horas habituales. Debe indicarse en la llamada la frecuencia de trabajo que se utilizará para la transmisión subsiguiente de un mensaje de urgencia, vital para la navegación o de seguridad.

4.2 El anuncio y la identificación de transportes sanitarios debe efectuarse por técnicas LLS D, utilizando frecuencias apropiadas de llamadas de socorro y seguridad. Tales llamadas deben utilizar la categoría «urgencia» y telemando de «transporte sanitario» y deben dirigirse a todos los barcos en ondas métricas y a la zona geográfica en ondas hectométricas/decamétricas.

4.3 Los procedimientos de explotación para las llamadas de urgencia y seguridad deben cumplir lo dispuesto en las partes pertinentes de los § 2.1 ó 2.2 y 3.1 ó 3.2 del Anexo 3.

5 Prueba de los equipos utilizados para llamadas de socorro y seguridad

La prueba en las frecuencias de llamada exclusivas para socorro y seguridad LLS D debe evitarse en la medida posible utilizando otros métodos. Las llamadas de prueba en las bandas de ondas métricas, hectométricas y decamétricas, deben ser de acuerdo con la Recomendación UIT-R M.493 (véase el Cuadro 4.7) y la estación llamada debe acusar recibo de la llamada. Normalmente no habrá otra comunicación entre las dos estaciones participantes.

Anexo 2

Disposiciones y procedimientos para llamadas de rutina

1 Frecuencias/canales

1.1 En general, deberán utilizarse frecuencias apareadas en ondas hectométricas y decamétricas en cuyo caso se transmite un acuse de recibo en la frecuencia apareada con la frecuencia de la llamada recibida. En casos excepcionales para fines nacionales, puede utilizarse una sola frecuencia. Si se recibe la misma llamada por varios canales de llamada, se escogerá la más apropiada para transmitir el acuse de recibo. En ondas métricas debe utilizarse un canal de una sola frecuencia.

1.2 Llamada internacional

Para la LLS D internacional deben emplearse las frecuencias apareadas indicadas en el Apéndice 17, Parte A al RR y en el Anexo 5 de la presente Recomendación.

1.2.1 Las frecuencias para LLS D internacionales en ondas hectométricas y decamétricas deben utilizarse únicamente para llamadas costera-barco, y para los acuses de recibo asociados procedentes de barcos provistos de equipo digital automático de llamada selectiva, cuando se tenga conocimiento de que los barcos a los que están dirigidas no están a la escucha en las frecuencias nacionales de la estación costera.

1.2.2 Todas las LLSA barco-costera en ondas hectométricas y decamétricas deben preferentemente efectuarse en frecuencias nacionales de la estación costera.

1.3 Llamada nacional

Las estaciones costeras deben evitar la utilización de las frecuencias de LLSA internacionales para llamadas que puedan efectuarse utilizando frecuencias nacionales.

1.3.1 Las estaciones de barco deben mantener la escucha en los canales internacionales y nacionales apropiados. (Se adoptarán las medidas oportunas para que el nivel de carga de los distintos canales nacionales e internacionales sea uniforme.)

1.3.2 Se encarece a las administraciones que estudien métodos y acuerden procedimientos para mejorar la utilización de los canales de LLSA disponibles, por ejemplo:

- utilización coordinada y/o conjunta de transmisores de estaciones costeras;
- optimización de la probabilidad de éxito de las llamadas proporcionando información a barcos sobre las frecuencias (canales) adecuadas que deberán ser objeto de escucha y recibiendo información procedente de barcos y destinada a determinadas estaciones costeras sobre el canal objeto de escucha.

1.4 Método de llamada

1.4.1 Los procedimientos que se establecen en este punto son aplicables en la utilización de las técnicas de LLSA, salvo en los casos de socorro, urgencia o seguridad, en los que se aplican las disposiciones del Capítulo VII del RR.

1.4.2 La llamada deberá contener información que indique a qué estación o estaciones se dirige la llamada, y la identificación de la estación que llama.

1.4.3 La llamada debe contener igualmente información que indique el tipo de comunicación a establecer y puede incluir información suplementaria, tal como la frecuencia o canal de trabajo que se propone, información que deberá estar siempre incluida en las llamadas de las estaciones costeras, que tendrán prioridad a tales fines.

1.4.4 Para la llamada se utilizará un canal de LLSA apropiado, escogido de conformidad con las disposiciones de los números 52.128 a 52.137 o de los números 52.145 a 52.153 del RR.

2 Procedimientos de explotación

El formato técnico de la secuencia de llamada se ajustará a las Recomendaciones UIT-R pertinentes.

La respuesta a una LLSA que solicite un acuse de recibo se efectuará transmitiendo un acuse de recibo apropiado mediante técnicas de LLSA.

Los acuses de recibo pueden iniciarse de forma manual o automática. Cuando un acuse de recibo puede transmitirse de manera automática, se hará de acuerdo con las Recomendaciones UIT-R pertinentes.

El formato técnico de la secuencia de acuse de recibo se ajustará a las Recomendaciones UIT-R pertinentes.

Para la comunicación entre una estación costera y una estación de barco, la estación costera será quien decide qué canal o frecuencia de trabajo debe utilizarse.

El curso del tráfico y el control del funcionamiento para radiotelefonía se efectuarán de acuerdo con las disposiciones de la Recomendación UIT-R M.1171.

Una secuencia típica de LLS D y acuse de recibo contiene las siguientes señales (véase la Recomendación UIT-R M.493).

Composición de una secuencia típica de llamada de rutina y acuse de recibo de LLS D

<i>Señal</i>	<i>Modo de composición</i>
– especificador de formato	seleccionado por el operador
– dirección	introducida por el operador
– categoría (de rutina)	seleccionada automáticamente
– autoidentificación	programada previamente
– información de telemando	seleccionada por el operador
– información de frecuencia (si ha lugar)	seleccionada o introducida por el operador
– número telefónico (conexiones semi-automática/automáticas exclusivamente en el sentido barco a costera)	introducido por el operador
– señal de fin de secuencia	seleccionada automáticamente.

2.1 La estación costera inicia la llamada a la estación de barco (véase la Nota 1)

Las Figs. 1 y 2 ilustran los siguientes procedimientos en forma de organigrama y secuencia de temporización, respectivamente.

NOTA 1 – Para más detalles sobre los procedimientos aplicables únicamente a los servicios semi-automáticos/automáticos, véanse las Recomendaciones UIT-R M.689 y UIT-R M.1082.

2.1.2 Si existe una conexión directa entre el abonado que llama y la estación costera, ésta solicitará a aquél la posición aproximada del barco.

2.1.3 Si el solicitante no puede indicar la posición del barco, el operador de la estación costera trata de localizarlo mediante la información disponible en la estación costera.

2.1.4 La estación costera verifica si sería más apropiado efectuar la llamada a través de otra estación costera (véase el § 1.3.2).

2.1.5 La estación costera verifica si la transmisión de una LLS D es inadecuada o está sometida a alguna restricción (por ejemplo si el barco no está equipado con LLS D o es objeto de una prohibición de llamada).

2.1.6 Si la LLS D es apropiada, la estación costera compone la secuencia de llamada en la forma siguiente:

- selecciona el especificador de formato,
- introduce la dirección del barco,
- selecciona la categoría,
- selecciona la información de telemando,
- inserta información sobre la frecuencia de trabajo en la parte mensaje de la secuencia, si corresponde,
- selecciona generalmente la señal «RQ» de «fin de secuencia». Sin embargo, si la estación costera sabe que la estación de barco no puede responder o si la llamada está dirigida a un grupo de barcos, se omite la frecuencia y la señal de fin de secuencia es 127, en cuyo caso no se aplican los procedimientos que siguen (§ 2.1.13 a 2.1.15) relativos a un acuse de recibo.

FIGURA 1

Organigrama de los procedimientos de explotación para llamar en el sentido costera-barco

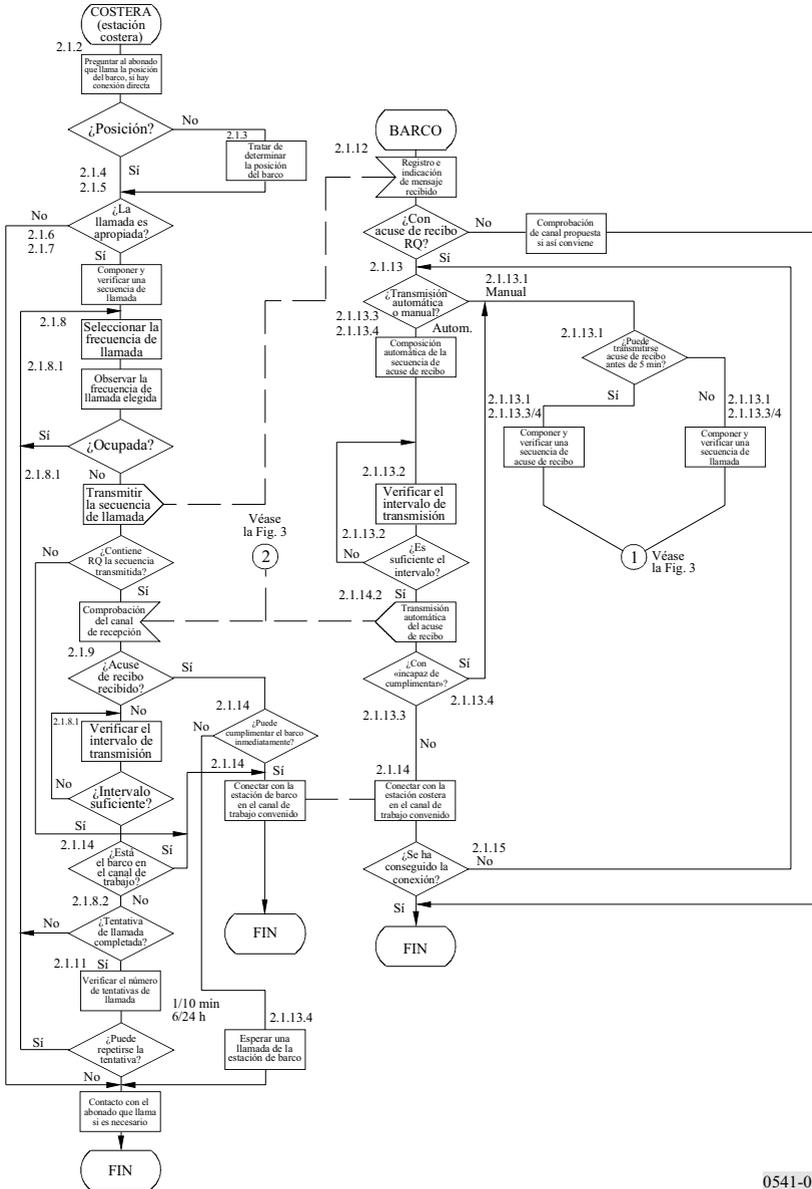
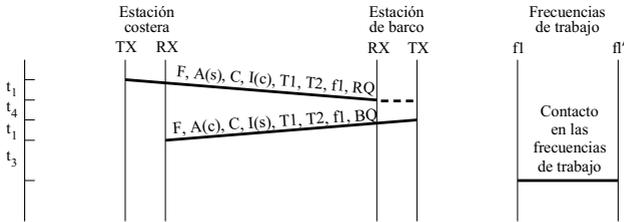
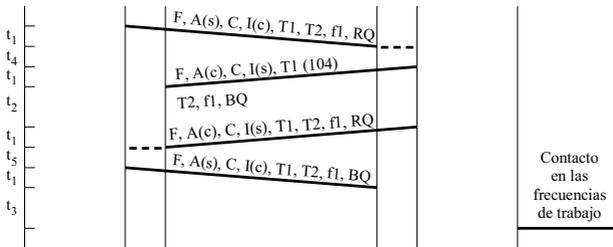


FIGURA 2

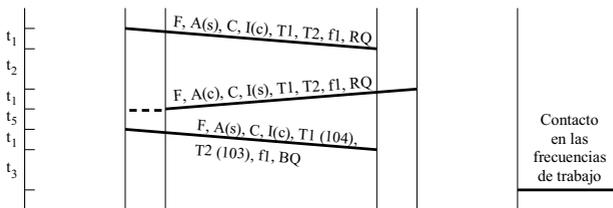
Ejemplos de diagramas de temporización para las llamadas en el sentido costera-barco



a) Transmisor automático (capaz de cumplimentar)



b) Transmisor automático (incapaz de cumplimentar)



c) El transmisor del barco no es automático. El barco responde con retardo (> 5 min) a la estación costera y encuentra cola de espera en la frecuencia de trabajo

- | | | | |
|--|---------|--|--|
| t_1 : Tiempo de transmisión de una secuencia de llamada selectiva digital | F | : Especificador de formato | { el sufijo (c) o (s) indica estación costera o estación de barco, respectivamente |
| t_2 : Intervalo entre la recepción de una llamada selectiva digital en el barco y la transmisión desde éste, después de acudir el operador a la sala de radiocomunicaciones (de varios minutos a varias horas) | A | : Dirección de la estación llamada | |
| t_3 : Tiempo de transición de la frecuencia de llamada a la frecuencia de trabajo, incluido, si es necesario, el tiempo para la liberación del canal de trabajo (tiempo de espera en la cola) | I | : Autoidentificación de la estación que llama | |
| t_4 : El que se define en el § 2.1.13.2 | C | : Categoría | |
| t_5 : Tiempo para la preparación del acuse de recibo de la estación costera (véase el § 2.2.6) | T1 | : Primera señal de telemando, (104) indica incapaz de cumplimentar | |
| | T2 | : Segunda señal de telemando, (103) indica cola de espera | |
| | fl, fl' | : Frecuencias de trabajo | |
| | RQ, BQ | : Señales de fin de secuencia | |

2.1.7 La estación costera verifica la secuencia de llamada.

La llamada deberá transmitirse una sola vez en un solo canal o frecuencia de llamada apropiados. Únicamente en casos excepcionales se empleará la transmisión simultánea en más de una frecuencia.

2.1.8 El operador de la estación costera elige las frecuencias de llamada más adecuadas para la posición del barco.

2.1.8.1 Tras comprobar en lo posible que no existen otras llamadas en curso, el operador de la estación costera inicia la transmisión de la secuencia en una de las frecuencias elegidas. La transmisión en cualquier frecuencia dada debe limitarse a un máximo de 2 secuencias de llamada separadas por intervalos de 45 s por lo menos para permitir la recepción de un acuse de recibo del barco.

2.1.8.2 Cuando proceda, podrá transmitirse una «tentativa de llamada», que pueda comprender la transmisión de la misma secuencia de llamada en otras frecuencias (en caso necesario, cambiando la información de la frecuencia de trabajo para que corresponda a la misma banda que la frecuencia de llamada) hecha también a intervalos no inferiores a 5 min y del modo indicado en el § 2.1.8.1.

2.1.9 Al recibir un acuse de recibo, deber cesar la transmisión de la secuencia de llamada.

La estación costera se preparará para la transmisión de tráfico en el canal o frecuencia de trabajo propuesto.

2.1.10 El acuse de recibo de la llamada recibida debe transmitirse solamente una vez que se haya recibido una secuencia de llamada que termine por una petición de acuse de recibo.

2.1.11 Cuando una estación llamada no responda, la tentativa de llamada no debe repetirse normalmente hasta transcurrido un intervalo de 15 min por lo menos. La misma tentativa de llamada no debe repetirse más de cinco veces cada 24 h. El tiempo total de ocupación de las frecuencias por una tentativa de llamada no debe normalmente rebasar 1 min.

Los siguientes procedimientos son aplicables al barco:

2.1.12 Al recibir una secuencia de llamada en la estación de barco, debe visualizarse el mensaje recibido.

2.1.13 Cuando una secuencia de llamada recibida contenga una señal de fin de secuencia «RQ», se compondrá una secuencia de acuse de recibo que se transmitirá.

El especificador de formato y la información sobre categoría deberán ser idénticos a los de la secuencia de llamada recibida.

2.1.13.1 Si la estación de barco no está equipada para el funcionamiento automático de LLS D, el operador del barco inicia el acuse de recibo a la estación costera después de 5 s pero antes de que transcurran los 4½ min siguientes a la secuencia de llamada, utilizando los procedimientos de llamada barco-costera detallados en el § 2.2; no obstante, la secuencia transmitida debe contener una señal «BQ», en lugar de la señal «RQ» de fin de secuencia.

Si ese acuse de recibo no puede transmitirse en el plazo de 5 min a partir de la recepción de la secuencia de llamada, la estación de barco debe transmitir en su lugar una secuencia de llamada a la estación costera utilizando el procedimiento de llamada barco-costera indicado en el § 2.2.

2.1.13.2 Si el barco está equipado para el funcionamiento automático de LLS D, la estación de barco transmite automáticamente un acuse de recibo con una señal «BQ» de fin de secuencia. El comienzo de la transmisión de esta secuencia de acuse de recibo debe realizarse en el plazo de 30 s, para ondas hectométricas y decamétricas, o de 3 s para ondas métricas después de recibirse la secuencia de llamada completa.

2.1.13.3 Si el barco está en condiciones de responder inmediatamente, la secuencia de acuse de recibo debe incluir una señal de telemando idéntica a la recibida en la secuencia de llamada, indicando que está en condiciones de responder.

Si en la llamada no se ha propuesto ninguna frecuencia de trabajo, la estación de barco debe incluir una propuesta al respecto en su acuse de recibo.

2.1.13.4 Si el barco no puede responder inmediatamente, la secuencia de acuse de recibo debe incluir una señal de telemando 104 («Incapaz de cumplimentar») con una segunda señal de telemando que proporcione información adicional (véase la Recomendación UIT-R M.493).

Posteriormente, cuando el barco esté en condiciones de aceptar el tráfico ofrecido, el operador del barco inicia la llamada a la estación costera utilizando los procedimientos de llamada barco-costera que se detallan en el § 2.2.

2.1.14 Si se acusa recibo de una llamada indicando la posibilidad de responder inmediatamente y se establece la comunicación entre la estación costera y la estación de barco en el canal de trabajo convenido, se considerará completado el procedimiento de LLS.D.

2.1.15 Si la estación de barco transmite un acuse de recibo que no es recibido por la estación costera, la estación costera repetirá la llamada (de conformidad con el § 2.1.11). En este caso, la estación de barco debe transmitir un nuevo acuse de recibo. De no recibirse repetición de la llamada, la estación de barco debe transmitir un acuse de recibo o una secuencia de llamada, de conformidad con el § 2.1.13.1.

2.2 La estación de barco inicia la llamada a la estación costera (véase la Nota 1)

Las Figs. 3 y 4 ilustran los procedimientos indicados a continuación en forma de organigrama y secuencia de temporización, respectivamente.

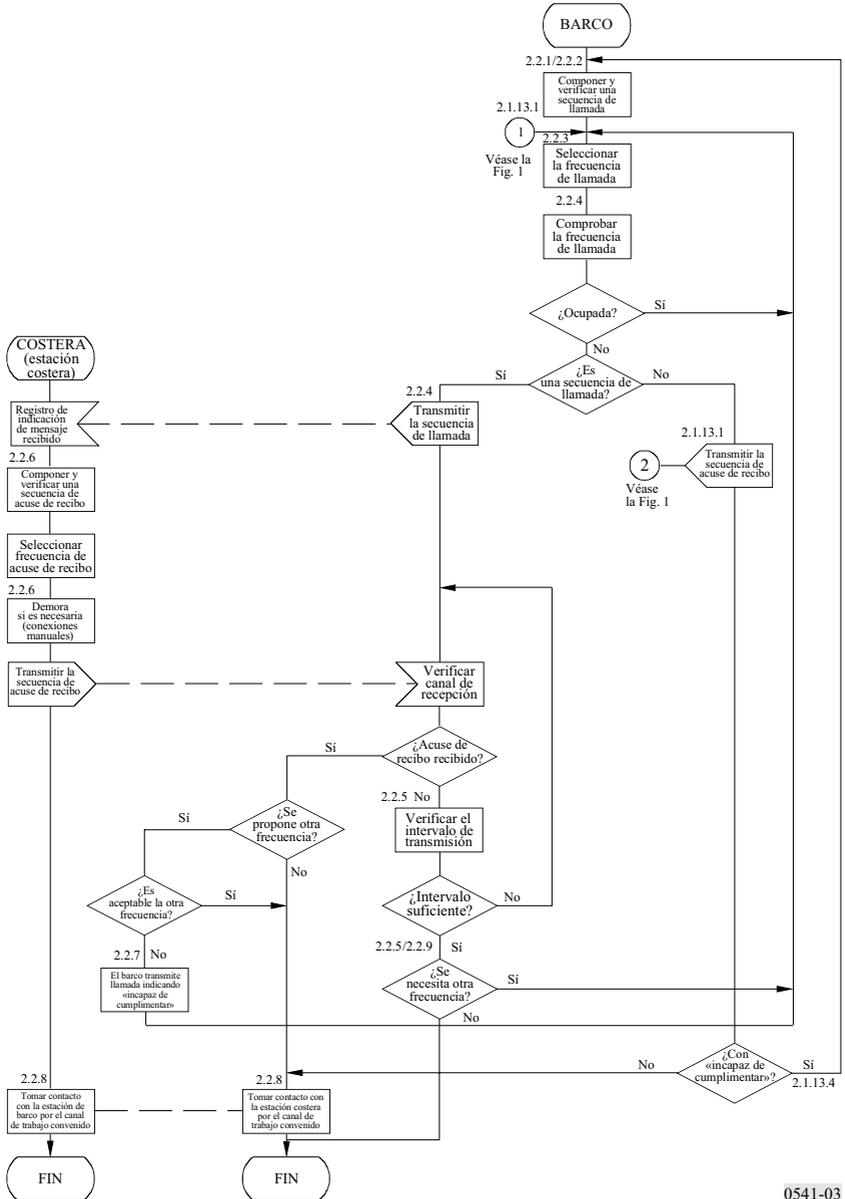
Este procedimiento deberá aplicarse tanto como respuesta retardada a una llamada recibida anteriormente de la estación costera (véase el § 2.1.13.1) como para iniciar tráfico a partir de la estación de barco.

NOTA 1 – Para más detalles sobre los procedimientos aplicables únicamente a los servicios automático/semiautomático, véanse las Recomendaciones UIT-R M.689 y UIT-R M.1082.

2.2.1 El barco compone la secuencia de llamada como sigue:

- el operador selecciona el especificador de formato,
- el operador introduce la dirección,
- selecciona la categoría automáticamente,
- la autoidentificación está programada previamente,
- el operador selecciona la información de telemando,
- el operador inserta (selecciona o introduce) información sobre la frecuencia de trabajo y/o introduce la posición (para bandas de ondas hectométricas/decamétricas solamente) en la parte mensaje de la secuencia, si corresponde,
- el operador introduce el número de teléfono requerido (solamente para conexiones semi-automáticas/automáticas),
- selecciona automáticamente la señal RQ de «fin de secuencia».

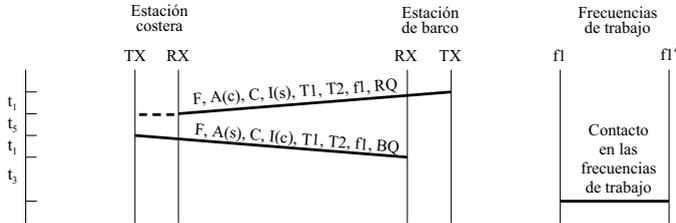
FIGURA 3
Organigrama de los procedimientos de explotación para llamar en el sentido barco-costera



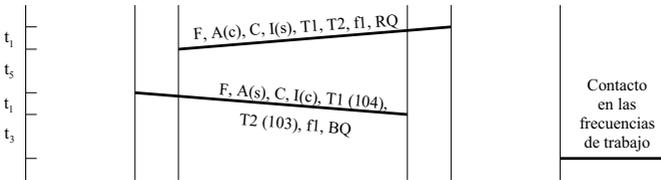
0541-03

FIGURA 4

Ejemplos de diagramas de temporización para las llamadas en el sentido barco-costera



a) Capaz de cumplimentar de inmediato



b) Existe cola de espera en la frecuencia de trabajo

- t_1 : Tiempo de transmisión de una secuencia de llamada selectiva digital
 t_3 : Tiempo de transición de la frecuencia de llamada a la frecuencia de trabajo, incluido, si es necesario, el tiempo para la liberación del canal de trabajo (tiempo de espera en la cola)
 t_5 : Tiempo para la preparación del acuse de recibo de la estación costera (véase el § 2.2.6)
 F : Especificador de formato
 A : Dirección de la estación llamada
 I : Autoidentificación de la estación que llama { el sufijo (c) o (s) indica estación costera o estación de barco, respectivamente
 C : Categoría
 T1 : Primera señal de telemando, (104) indica incapaz de cumplimentar
 T2 : Segunda señal de telemando, (103) indica cola de espera
 fl, fl' : Frecuencias de trabajo
 RQ, BQ : Señales de fin de secuencia

0541-04

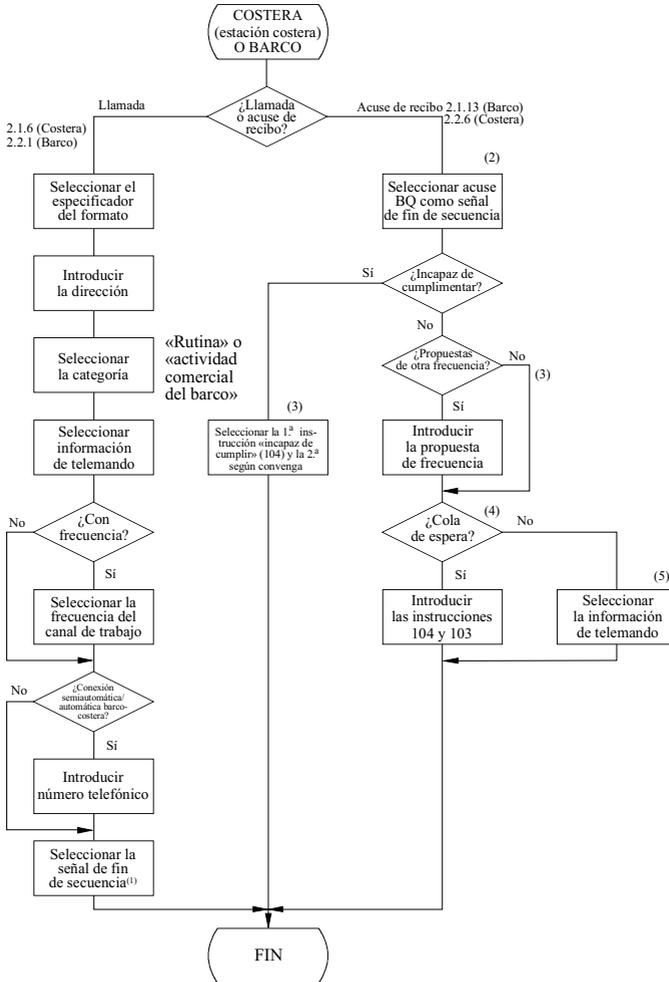
2.2.2 El barco verifica la secuencia de llamada.

2.2.3 El barco selecciona la frecuencia de llamada única más adecuada utilizando preferentemente los canales de llamada de la estación costera asignados en el plano nacional, a cuyo efecto enviará una sola secuencia de llamada en la frecuencia seleccionada.

2.2.4 El barco inicia la transmisión de la secuencia en la frecuencia seleccionada después de comprobar en lo posible que no existe llamada alguna en curso en dicha frecuencia.

FIGURA 5

Procedimientos de composición de las secuencias de llamada y acuse de recibo
(Para llamadas que no sean de socorro o seguridad)



- (1) Normalmente se puede seleccionar automáticamente el RQ de acuse de recibo como señal de fin de secuencia de una secuencia de llamada a una estación determinada.
- (2) El especificador de formato y la categoría se transfieren automáticamente de la llamada recibida. La autoidentificación de la secuencia recibida se transfiere automáticamente a la parte de dirección de la secuencia de acuse de recibo al seleccionar acuse de recibo BQ.
- (3) La información de frecuencia se transfiere automáticamente de la llamada recibida.
- (4) Este procedimiento sólo se aplica a las estaciones costeras.
- (5) Cuando no existe «incapaz de cumplimentar» ni «cola de espera», la información de telemando se transfiere automáticamente de la llamada recibida.

0541-05

2.2.5 Si la estación llamada no responde, normalmente la secuencia de llamada de la estación de barco no debe repetirse hasta que haya transcurrido un intervalo de 5 min, por lo menos, para conexiones manuales, o de 5 s ó 25 s en el caso de conexiones semiautomáticas/automáticas en ondas métricas o en ondas hectométricas y decamétricas respectivamente. Estas repeticiones podrán hacerse en frecuencias alternativas, cuando proceda. No deben efectuarse repeticiones a la misma estación costera hasta transcurrido un intervalo de 15 min, por lo menos.

2.2.6 La estación costera debe transmitir una secuencia de acuse de recibo (después de comprobar, en la medida de lo posible, que no hay llamadas en curso en la frecuencia elegida), tras una demora de 5 s por lo menos, pero no después de 4 ½ min para conexiones manuales, o, en el plazo de 3 s para conexiones semiautomáticas/automáticas, que contenga el especificador de formato, la dirección del barco, la categoría, la autoidentificación de la estación costera y:

- si está en condiciones de responder inmediatamente en la frecuencia de trabajo propuesta, la misma información de telemando y de frecuencia contenida en la petición de comunicación;
- si la estación de barco no sugiere ninguna frecuencia de trabajo, la secuencia de acuse de recibo debe incluir una propuesta de canal/frecuencia;
- si no está en condiciones de responder en la frecuencia de trabajo propuesta pero puede responder inmediatamente en otra frecuencia, la misma información de telemando que en la petición de llamada pero una frecuencia de trabajo distinta;
- si no está en condiciones de responder inmediatamente, la señal de telemando 104, con una segunda señal de telemando que proporcione información adicional. Para conexiones manuales solamente, esta segunda señal de telemando puede incluir una indicación de cola.

También debe incluirse la señal BQ de fin de secuencia.

2.2.7 En conexiones manuales, si se propone una frecuencia de trabajo distinta, de acuerdo con el § 2.2.6, pero dicha frecuencia no es aceptable para la estación de barco, esta estación debe transmitir inmediatamente una nueva llamada solicitando una nueva frecuencia.

2.2.8 Si se recibe un acuse de recibo no debe volverse a transmitir la secuencia de llamada. Al recibir un acuse de recibo se indica que la capacidad de cumplir los procedimientos de LLS D están completos y que tanto la estación costera como la estación de barco deben comunicar en las frecuencias de trabajo convenidas, sin nuevo intercambio de LLS D.

2.2.9 Si la estación costera transmite un acuse de recibo que no es recibido en la estación de barco, la estación de barco debe repetir la llamada de conformidad con el § 2.2.5.

2.3 La estación de barco inicia la llamada a la estación de barco

Los procedimientos barco a barco deben ser similares a los indicados en el § 2.2 cuando la estación de barco receptora se ajusta a los procedimientos indicados para las estaciones costeras, de la forma adecuada, salvo que, con respecto al § 2.2.1, el barco que llama debe insertar siempre información sobre la frecuencia de trabajo en la parte del mensaje de la secuencia de llamada.

Anexo 3

Procedimiento de explotación para barcos en lo que concierne a las comunicaciones de LLS D en las bandas de ondas hectométricas, decamétricas y métricas

Introducción

En los § 1 a 5 se describen los procedimientos para las comunicaciones de LLS D en ondas hectométricas y métricas.

Los procedimientos para las comunicaciones de LLS D en ondas decamétricas son generalmente los mismos que en ondas hectométricas y métricas. En el § 6 se indican las condiciones especiales que deben tenerse en cuenta cuando se establezcan comunicaciones de LLS D en ondas decamétricas.

1 Socorro

1.1 Transmisión de una alerta de socorro en LLS D

Debe transmitirse una alerta de socorro si, en opinión del capitán, el barco o una persona se encuentran en peligro y requieren ayuda inmediata.

Una alerta de socorro en LLS D debe incluir, en la medida de lo posible, la última posición conocida del barco y la hora en que es válida (en UTC). La posición y la hora pueden incluirse automáticamente en el equipo de navegación del barco o pueden insertarse de forma manual.

La alerta de socorro en LLS D se transmite de la forma siguiente:

- se sintoniza el transmisor al canal de socorro en LLS D (2 187,5 kHz en ondas hectométricas, el canal 70 en ondas métricas) (véase la Nota 1).

NOTA 1 – Algunos transmisores de radiotelefonía marítima en ondas hectométricas se sintonizarán a una frecuencia 1 700 Hz inferior a la de 2 187,5 kHz (es decir, 2 185,8 kHz) para transmitir la alerta de socorro en LLS D a la frecuencia de 2 187,5 kHz;

- si hay tiempo para ello, se tecldea o se selecciona en el teclado del equipo de LLS D:

- la naturaleza del peligro,
- la última posición conocida del barco (latitud y longitud),
- la hora en que la posición era válida (en UTC),
- el tipo de la comunicación de socorro subsiguiente (telefonía),

de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante del equipo de LLS D;

- se transmite la alerta de socorro en LLS D (véase la Nota 2);
- se preparan los equipos para los siguientes tráficos de socorro sintonizando el transmisor y el receptor de radiotelefonía al canal de tráfico de socorro en la misma banda; es decir, 2 182 kHz en ondas hectométricas o el canal 16 en ondas métricas, a la espera de recibir el acuse de recibo del mensaje de socorro en LLS D.

1.2 Acuse de recibo de una alerta de socorro en LLSD

Los barcos que reciban alertas de socorro en LLSD de otro barco no deben acusar normalmente recibo de la alerta mediante una LLSD, ya que el acuse de recibo de una alerta de socorro en LLSD mediante una LLSD sólo lo realizan normalmente las estaciones costeras. (Véase el § 3.3.4 del Anexo 1 y el § 6.1.4 del Anexo 3.)

Si una estación de barco sigue recibiendo una alerta de socorro LLSD en un canal de ondas hectométricas o métricas, debe transmitirse un acuse de recibo LLSD únicamente tras consultar con un centro de coordinación de salvamento o una estación costera que indiquen que se ha de proceder así.

Los barcos que reciben una alerta de socorro en LLSD procedente de otro barco deben aplazar el acuse de recibo de la alerta durante un breve intervalo de tiempo si el barco se encuentra dentro de la zona cubierta por una o más estaciones costeras para dar tiempo a que sea una de ellas la que primero acuse recibo de la alerta de socorro en LLSD.

Los barcos que reciben una alerta de socorro en LLSD de otros barcos deberán:

- estar atentos a la recepción de un acuse de recibo de alerta de socorro por el canal de socorro (2 187,5 kHz en ondas kilométricas y el canal 70 en ondas métricas);
- prepararse para recibir la comunicación de socorro siguiente sintonizando el receptor de radiotelefonía a la frecuencia de tráfico de socorro en la misma banda en la que se recibió la alerta de socorro en LLSD; es decir, 2 182 kHz en ondas hectométricas o el canal 16 en ondas métricas;
- acusar recibo de la alerta de socorro transmitiendo señales por radiotelefonía en la frecuencia de tráfico de socorro de la misma banda en la que se recibió la alerta de socorro en LLSD (es decir 2 182 kHz en ondas hectométricas o el canal 16 en ondas métricas) de la forma siguiente:
 - «MAYDAY»,
 - la identidad de 9 cifras del barco en peligro, repetida 3 veces,
 - «este es»,
 - la identidad de 9 cifras o el distintivo de llamada o cualquier otra identificación del propio barco, repetida tres veces,
 - «MAYDAY RECIBIDO».

1.3 Tráfico de socorro

Al recibir un acuse de recibo de una señal de socorro en LLSD, el barco en peligro debe iniciar el tráfico de socorro por radiotelefonía en la frecuencia de tráfico de socorro (2 182 kHz en ondas hectométricas o el canal 16 en ondas métricas) de la forma siguiente:

- «MAYDAY»,
- «este es»,
- la identidad de 9 cifras y el distintivo de llamada u otra identificación del barco,
- la posición del barco (latitud y longitud) u otra referencia a una situación geográfica conocida,
- la naturaleza del siniestro y la asistencia deseada,
- cualquier otra información que pueda facilitar el salvamento.

1.4 Transmisión de una llamada de retransmisión de socorro en LLS D

En ningún caso se permite a un barco retransmitir a todos los barcos una llamada de socorro LLS D al recibir una alerta de socorro LLS D en canales de ondas métricas o hectométricas. Si no hay vigilancia en audio por el canal relativo (2 182 kHz en ondas hectométricas, canal 16 de ondas métricas), se debe contactar con la estación costera enviando una llamada individual de retransmisión de alerta de socorro en LLS D.

1.4.1 Retransmisión de una llamada de socorro en LLS D en nombre de otro

Un barco consciente de la situación de peligro en que se encuentra otro barco debe transmitir una llamada de retransmisión de socorro en LLS D si:

- el propio barco en peligro no es capaz de transmitir por sí mismo la alerta de socorro;
- el capitán del barco considera que se necesita más ayuda.

La llamada de retransmisión de socorro en LLS D se transmite de la forma siguiente:

- se sintoniza el transmisor al canal de socorro en LLS D (2 187,5 kHz en ondas hectométricas o el canal 70 en ondas métricas);
- se selecciona el formato de llamada de retransmisión de socorro en el equipo de LLS D;
- se tecldea o se selecciona en el teclado del equipo de LLS D:
 - llamada a todos los barcos (ondas métricas) o llamada de zona geográfica (ondas hectométricas/decamétricas) o la identidad de 9 cifras de la estación costera adecuada,
 - la identidad de 9 cifras del barco en peligro, si se conoce,
 - la naturaleza del peligro,
 - la última posición del barco en peligro, si se conoce,
 - la hora en que la posición era válida (en UTC) si se conoce,
 - el tipo de la comunicación de socorro subsiguiente (telefonía);
- se transmite la llamada de retransmisión de socorro en LLS D;
- se prepara para el tráfico de tráfico de socorro siguiente sintonizando el transmisor y el receptor de radiotelefonía al canal de tráfico de socorro en la misma banda, es decir, 2 182 kHz en ondas hectométricas y el canal 16 en ondas métricas, mientras se espera el acuse de recibo de la alerta de socorro.

1.5 Acuse de recibo de una llamada de retransmisión de socorro en LLS D recibido de una estación costera

Las estaciones costeras, tras recibir y acusar recibo de una alerta de socorro en LLS D, normalmente retransmitirán la información recibida como una llamada de retransmisión de socorro en LLS D, dirigida a todos los barcos (ondas métricas únicamente), a todos los barcos situados en una zona geográfica específica (ondas hectométricas/decamétricas únicamente), o a un barco en concreto.

Los barcos que reciban la llamada de retransmisión de socorro transmitida por una estación costera deben acusar recibo de la misma por radiotelefonía en el canal de tráfico de socorro de la misma banda en la que se recibió la llamada retransmitida; es decir, 2 182 kHz en ondas hectométricas o el canal 16 en ondas métricas.

El acuse de recibo de una llamada de retransmisión de socorro transmitido por radiotelefonía en la frecuencia de tráfico de socorro, en la misma banda que la de llamada de transmisión de socorro consta de las informaciones siguientes:

- RETRANSMISIÓN «MAYDAY»;
- la identidad de 9 cifras o el distintivo de llamada u otra identificación de la estación costera que llama;
- «este es»;
- la identidad de 9 cifras o el distintivo de llamada u otra identificación del propio barco;
- RETRANSMISIÓN «MAYDAY RECIBIDO».

1.6 Acuse de recibo de una llamada de retransmisión de socorro en LLS D recibido de otro barco

Los barcos que reciban una llamada de retransmisión de socorro procedente de otro barco deberán seguir el mismo procedimiento que para el acuse de recibo de una alerta de socorro; es decir, el procedimiento indicado en el § 1.2 anterior.

1.7 Cancelación de una alerta de socorro involuntaria

Una estación que transmita una alerta de socorro involuntaria debe cancelar la alerta de socorro aplicando el siguiente procedimiento:

1.7.1 De forma inmediata cancelar auditivamente la alerta de socorro en el canal de tráfico telefónico de socorro asociado con cada canal de LLS D en que se transmita la «alerta de socorro».

1.7.2 Comprobar técnicamente el canal de tráfico telefónico de socorro asociado con el canal de LLS D en el que se haya transmitido la alerta de socorro, y responder a cualquier comunicación relativa a ésta.

2 Urgencia

2.1 Transmisión de mensajes de urgencia

La transmisión de mensajes de urgencia se llevará a cabo en dos etapas:

- anuncio del mensaje de urgencia,
- transmisión del mensaje de urgencia.

El anuncio se lleva a cabo mediante la transmisión de una llamada de urgencia en LLS D en el canal de llamada de socorro en LLS D (2 187,5 kHz en ondas hectométricas o el canal 70 en ondas métricas).

El mensaje de urgencia se transmite en el canal de tráfico de socorro (2 182 kHz en ondas hectométricas o en el canal 16 en ondas métricas).

La llamada de urgencia en LLS D puede dirigirse a todas las estaciones en ondas métricas, o a una zona geográfica en ondas hectométricas/decamétricas o a una estación en concreto. La frecuencia a la que se transmitirá el mensaje de urgencia se incluirá en la llamada de urgencia en LLS D.

Por consiguiente, la transmisión de un mensaje de urgencia se realiza de la forma siguiente:

Anuncio:

- se sintoniza el transmisor al canal de llamada de socorro en LLSA (2 187,5 kHz en ondas hectométricas o el canal 70 en ondas métricas);
- se selecciona el formato adecuado de llamada en el equipo LLSA (todos los barcos (ondas métricas únicamente), zona geográfica (ondas hectométricas/decamétricas únicamente) o individual);
- se teclea o se selecciona en el teclado del equipo de LLSA:
 - zona específica o la identidad de 9 cifras de la estación específica, según el caso,
 - la categoría de la llamada (urgencia),
 - la frecuencia o canal en que se transmitirá el mensaje de urgencia,
 - el tipo de comunicación en que consistirá el mensaje de urgencia (radiotelefonía),de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante de equipo de LLSA;
- se transmite la llamada de urgencia en LLSA.

Transmisión del mensaje de urgencia:

- se sintoniza el transmisor a la frecuencia o canal indicado en la llamada de urgencia en LLSA;
- se transmite el mensaje de urgencia de la forma siguiente:
 - «PAN PAN», repetido tres veces,
 - «TODAS LAS ESTACIONES» o estación llamada, repetido tres veces,
 - «este es»,
 - la identidad de 9 cifras y el distintivo de llamada u otra identificación del propio barco,
 - el texto del mensaje de urgencia.

2.2 Recepción de un mensaje de urgencia

Los barcos que reciban una llamada de urgencia en LLSA anunciando un mensaje de urgencia dirigido a más de una estación NO acusarán recibo de la LLSA sino que sintonizarán el receptor de radiotelefonía a la frecuencia indicada en la llamada y quedarán a la escucha del mensaje de urgencia.

3 Seguridad

3.1 Transmisión de mensajes de seguridad

La transmisión de mensajes de seguridad se realizará en dos etapas:

- anuncio del mensaje de seguridad, y
- transmisión del mensaje de seguridad.

El anuncio se lleva a cabo mediante la transmisión de una llamada de seguridad en LLSA en el canal de llamada de socorro en LLSA (2 187,5 kHz en ondas hectométricas o el canal 70 en ondas métricas).

El mensaje de seguridad normalmente se transmite por el canal de tráfico de socorro y seguridad en la misma banda por la que se envió la LLSA; es decir, 2 182 kHz en ondas hectométricas o el canal 16 en ondas métricas.

El mensaje de seguridad en LLS D puede dirigirse a todos los barcos (ondas métricas únicamente), a los barcos situados en una zona geográfica específica (ondas hectométricas/decamétricas únicamente) o a una estación en concreto.

En la LLS D irá incluida la frecuencia a la que se transmitirá el mensaje de seguridad.

Por consiguiente, la transmisión de un mensaje de seguridad se lleva a cabo de la forma siguiente:

Anuncio:

- se sintoniza el transmisor al canal de llamada de socorro en LLS D (2 187,5 kHz en ondas hectométricas o el canal 70 en ondas métricas);
- se selecciona el formato de llamada adecuado en el equipo en LLS D (todos los barcos (ondas métricas únicamente), zona geográfica (ondas hectométricas/decamétricas únicamente) o llamada individual);
- se teclea o se selecciona en el teclado del equipo de LLS D:
 - la zona específica o la identidad de 9 cifras de una estación específica, si corresponde,
 - la categoría de la llamada (seguridad),
 - la frecuencia o canal en que se transmitirá el mensaje de seguridad,
 - el tipo de comunicación en que consistirá el mensaje de seguridad (radiotelefonía), de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante del equipo de LLS D;
- se transmite la llamada de seguridad en LLS D.

Transmisión del mensaje de seguridad:

- se sintoniza el transmisor a la frecuencia o canal indicado en la llamada de seguridad en LLS D;
- se transmite el mensaje de seguridad de la forma siguiente:
 - «SECURITE», repetido tres veces,
 - «TODAS LAS ESTACIONES» o estación llamada, repetido tres veces,
 - «este es»,
 - la identidad de 9 cifras y el distintivo de llamada u otra identificación del propio barco,
 - el texto del mensaje de seguridad.

3.2 Recepción de un mensaje de seguridad

Los barcos que reciban una llamada de seguridad en LLS D anunciando un mensaje de seguridad dirigido a más de una estación NO acusarán recibo de la llamada de seguridad en LLS D sino que sintonizarán el receptor radiotelefónico a la frecuencia indicada en la llamada y quedarán a la escucha del mensaje de seguridad.

4 Correspondencia pública

4.1 Canales de LLS D para la correspondencia pública

4.1.1 Bandas de ondas métricas

El canal 70 de LLS D en ondas métricas se utiliza para llamadas selectivas digitales de socorro y seguridad así como para LLS D de correspondencia pública.

4.1.2 Bandas de ondas hectométricas

La LLSA en ondas hectométricas para la correspondencia pública utiliza canales de LLSA internacionales y nacionales distintos del canal de LLSA de socorro y seguridad de 2 187,5 kHz.

Los barcos que llamen a una estación costera mediante LLSA en ondas hectométricas para correspondencia pública deben utilizar preferentemente el canal de LLSA nacional de la estación costera.

Por regla general, el canal de LLSA internacional para la correspondencia pública puede utilizarse entre barcos y estaciones costeras de distinta nacionalidad. La frecuencia de transmisión de los barcos es 2 189,5 kHz y la frecuencia de recepción es 2 177 kHz.

La frecuencia 2 177 kHz también se utiliza para LLSA entre barcos para comunicación general.

4.2 Transmisión de una LLSA para correspondencia pública a una estación costera o a otro barco

Una LLSA para correspondencia pública a una estación costera o a otro barco se transmite de la forma siguiente:

- se sintoniza el transmisor al canal de LLSA correspondiente;
 - se selecciona el formato para llamar a una estación específica en el equipo de LLSA;
 - se teclea o selecciona en el teclado del equipo de LLSA lo siguiente:
 - la identidad de 9 cifras o la estación que va a llamarse,
 - la categoría de la llamada (rutina),
 - el tipo de comunicación subsiguiente (normalmente radiotelefonía),
 - el canal de trabajo propuesto si se llama a otro barco. Las propuestas para el canal de trabajo NO deben incluirse en las llamadas a una estación costera; la estación costera indicará en su acuse de recibo en LLSA un canal de trabajo libre,
- de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante del equipo de LLSA;
- se transmite la LLSA.

4.3 Repetición de una llamada

Una LLSA para correspondencia pública puede repetirse en el mismo canal o en otro canal de LLSA si no se recibe un acuse de recibo en el plazo de 5 min.

Para realizar otras tentativas de llamada debe esperarse al menos 15 min si no se ha recibido acuse de recibo.

4.4 Acuse de una llamada recibida y preparación para la recepción del tráfico

Al recibir una LLSA de una estación costera o de otro barco, se transmite un acuse de recibo en LLSA de la forma siguiente:

- se sintoniza el transmisor a la frecuencia de transmisión del canal de LLSA en el que se recibió la llamada;
- se selecciona el formato de acuse de recibo en el equipo de LLSA;
- se transmite un acuse de recibo indicando si el barco puede establecer la comunicación como se propone en la llamada (tipo de comunicación y frecuencia de trabajo); y
- si puede establecer la comunicación como se indica, se sintoniza el transmisor y el receptor de radiotelefonía al canal de trabajo indicado y se prepara para recibir el tráfico.

4.5 Recepción del acuse de recibo y acciones ulteriores

Al recibir un acuse de recibo indicando que la estación llamada puede recibir el tráfico, debe prepararse la transmisión del tráfico de la forma siguiente:

- se sintoniza el transmisor y el receptor al canal de trabajo indicado;
- se inicia la comunicación en el canal de trabajo mediante:
 - la identidad de 9 cifras o el distintivo de llamada u otra identificación de la estación llamada,
 - «este es»,
 - la identidad de 9 cifras o el distintivo de llamada u otra identificación del propio barco.

Normalmente corresponderá al barco realizar nuevamente la llamada un poco después, en caso de que el acuse de recibo procedente de la estación costera indique que dicha estación no puede recibir de manera inmediata el tráfico.

Si el barco, en respuesta a una llamada a otro barco, recibe un acuse de recibo indicando que el otro barco no puede recibir el tráfico de forma inmediata, normalmente corresponderá al barco llamado transmitir la llamada al barco que llama cuando esté listo para recibir el tráfico.

5 Prueba del equipo utilizado para las llamadas de socorro y seguridad

En la medida de lo posible debe evitarse realizar pruebas a la frecuencia exclusiva de LLS D de socorro y seguridad de 2 187,5 kHz, utilizando otros métodos.

Las llamadas de prueba deben transmitirse por la estación de barco y la estación costera llamada debe acusar recibo de las mismas. Normalmente no habrá más comunicación entre las dos estaciones implicadas.

Una llamada de prueba en ondas métricas y hectométricas a una estación se transmite de la forma siguiente:

- se sintoniza el transmisor a la frecuencia de LLS D de socorro y seguridad (es decir, canal 70 y 2 187,5 kHz);
- se teclea o se selecciona el formato para la llamada de prueba en el equipo de LLS D de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante de dicho equipo;
- se introduce la identidad de 9 cifras de la estación costera que va a llamarse;
- se transmite la LLS D tras comprobar en la medida de lo posible que no hay ninguna llamada en curso en esa frecuencia; y
- se espera el acuse de recibo.

6 Procedimientos y condiciones especiales para la comunicación en LLS D en la banda de ondas decamétricas

Consideraciones generales

Los procedimientos para la comunicación en LLS D en ondas decamétricas son iguales a los correspondientes procedimientos para las comunicaciones en LLS D en ondas hectométricas y métricas, con algunas adiciones descritas en los § 6.1 a 6.3 siguientes.

Cuando se lleven a cabo comunicaciones en LLS D en ondas decamétricas deben tenerse en cuenta las condiciones especiales descritas en los § 6.1 a 6.3.

6.1 Mensajes de socorro

6.1.1 Transmisión de una alerta de socorro en LLS D

La alerta de socorro en LLS D debe enviarse a las estaciones costeras, por ejemplo en zonas marítimas A3 y A4 en ondas decamétricas, y en ondas hectométricas y/o en ondas métricas a otros barcos en las proximidades.

En la medida de lo posible, la alerta de socorro en LLS D debe incluir la última posición conocida del barco y la hora en que era válida (en UTC). Si el equipo de navegación del barco no inserta de manera automática la posición y la hora, debe hacerse de forma manual.

Alerta de socorro barco a costa

Elección de la banda de ondas decamétricas

Al elegir las bandas de ondas decamétricas para la transmisión de las alertas de socorro en LLS D deben tenerse en cuenta las características de propagación de las ondas radioeléctricas en dicha banda de frecuencias en la estación del año y la hora del día en que va a establecerse la comunicación.

Por regla general, el canal de socorro en LLS D en la banda marítima de 8 MHz (8414,5 kHz) puede ser en muchos casos la elección apropiada.

La transmisión de la alerta de socorro en LLS D en más de una banda de ondas decamétricas normalmente aumentará la probabilidad de recepción con éxito de la alerta por las estaciones costeras.

Las alertas de socorro en LLS D pueden enviarse en un cierto número de bandas de ondas decamétricas de dos formas distintas:

- a) transmitiendo la alerta de socorro en LLS D en una banda de ondas decamétricas y esperando unos pocos minutos para recibir el acuse de recibo de la estación costera; si no se recibe dicho acuse de recibo en el plazo de 3 min, se repite el proceso transmitiendo la alerta de socorro en LLS D en otra banda de ondas decamétricas adecuada, y así sucesivamente; o
- b) transmitiendo la alerta de socorro en LLS D en un cierto número de bandas de ondas decamétricas sin pausas o con pausas muy breves entre llamadas y sin esperar el acuse de recibo entre las llamadas.

Se recomienda en todos los casos seguir el procedimiento a), cuando hay tiempo para ello; de esa forma será más fácil elegir la banda de ondas decamétricas adecuada para el inicio de la comunicación subsiguiente con la estación costera en el canal de tráfico de socorro correspondiente.

Para transmitir la alerta de socorro en LLS D (véase la Nota 1):

- se sintoniza el transmisor en el canal de socorro en LLS D en ondas decamétricas seleccionado (4207,5; 6312; 8414,5; 12577 ó 16804,5 kHz) (véase la Nota 2);
- se siguen las instrucciones para teclear o seleccionar la información pertinente en el teclado del equipo de LLS D como se indica en el § 1.1;
- se transmite la alerta de socorro en LLS D.

NOTA 1 – La alerta de socorro barco a barco debe realizarse normalmente en ondas hectométricas y/o ondas métricas, utilizando los procedimientos de transmisión de la alerta de socorro en LLS D en ondas hectométricas/métricas descrito en el § 1.1.

NOTA 2 – Algunos transmisores marítimos en ondas decamétricas se sintonizarán a una frecuencia 1700 Hz inferior a las frecuencias de LLS D indicadas anteriormente para transmitir la alerta de socorro en LLS D en la frecuencia correcta.

En casos especiales, por ejemplo en las zonas tropicales, la transmisión de la alerta de socorro en LLS D en ondas decamétricas, además de establecer las alertas barco a costa puede ser útil para establecer las alertas de barco a barco.

6.1.2 Preparación del tráfico de socorro subsiguiente

Una vez transmitida la alerta de socorro en LLS D en los canales de socorro en LLS D adecuados (en ondas decamétricas, hectométricas y/o métricas) debe prepararse el tráfico de socorro subsiguiente sintonizando el equipo o equipos de radiocomunicaciones (en ondas decamétricas, hectométricas y/o métricas según corresponda) en el canal o canales de tráfico de socorro correspondientes.

Cuando se transmiten múltiples tentativas de llamada la frecuencia correspondiente del tráfico de socorro debe ser 8 291 kHz.

Si se ha utilizado el método b) descrito anteriormente en el § 6.1.1 para la transmisión de la alerta de socorro en LLS D en un cierto número de bandas de ondas decamétricas:

- debe tenerse en cuenta en qué banda o bandas de ondas decamétricas se ha recibido el acuse de recibo procedente de una estación costera;
- si se han recibido acuses de recibo en más de una banda de ondas decamétricas, debe iniciarse la transmisión del tráfico de socorro en una de esas bandas, pero si no se recibe respuesta de una estación costera deben utilizarse consecutivamente el resto de bandas.

Las frecuencias del tráfico de socorro son las siguientes (véase el Cuadro 15-1 del Apéndice 15 del RR):

Ondas decamétricas (kHz):

Telefonía	4 125	6 215	8 291	12 290	16 420
Télex	4 177,5	6 268	8 376,5	12 520	16 695

Ondas hectométricas (kHz):

Telefonía	2 182
Télex	2 174,5

Ondas métricas: Canal 16 (156,800 MHz).

6.1.3 Tráfico de socorro

Cuando el tráfico de socorro en ondas hectométricas/decamétricas se lleva a cabo por *radiotelefonía* se utilizan los procedimientos descritos en el § 1.3.

Cuando el tráfico de socorro en ondas hectométricas/decamétricas se realiza por *radiotélex*, deben emplearse los siguientes procedimientos:

- Se utilizará el modo de corrección de errores en recepción (FEC).
- Todos los mensajes irán precedidos por:
 - al menos un retorno de carro;
 - cambio de renglón;
 - inversión de una letra;
 - la señal de socorro MAYDAY.

- El barco en peligro debe iniciar el tráfico télex de socorro en el canal de tráfico télex de socorro adecuado de la forma siguiente:
 - retorno de carro, cambio de renglón, inversión de letras;
 - la señal de socorro «MAYDAY»;
 - «este es»;
 - la identidad de 9 cifras y el distintivo de llamada u otra identificación del barco;
 - la posición del barco, si no se incluye en la alerta de socorro en LLS D;
 - la naturaleza del siniestro;
 - cualquier otra información que pueda facilitar las tareas de salvamento.

6.1.4 Acciones que deben llevarse a cabo al recibir una alerta de socorro en LLS D en ondas decamétricas procedente de otro barco

Los barcos que reciban una alerta de socorro en LLS D en ondas decamétricas procedente de otro barco *no* acusarán recibo del mismo pero:

- deben permanecer a la escucha para la recepción de un acuse de recibo de socorro en LLS D procedente de una estación costera;
- mientras esperan la recepción de un acuse de recibo de socorro de LLS D de una estación costera:

deben prepararse para recibir la siguiente comunicación de socorro, sintonizando el equipo de radiocomunicaciones en ondas decamétricas (transmisor y receptor) al canal de tráfico de socorro correspondiente en la misma banda de ondas decamétricas en que se recibió la alerta de socorro en LLS D, observando las siguientes condiciones:

- si en la alerta de socorro en LLS D se ha indicado el modo radiotelefonía, el equipo de radiocomunicaciones en ondas decamétricas debe sintonizarse en el canal de tráfico de socorro de radiotelefonía de la banda de ondas decamétricas correspondiente;
- si en la alerta de socorro en LLS D se ha indicado el modo télex, el equipo de radiocomunicaciones en ondas decamétricas debe sintonizarse en el canal de tráfico de socorro de radiotélex en la banda de ondas decamétricas correspondiente. Los barcos que pueden hacerlo permanecerán adicionalmente a la escucha del canal de socorro de radiotelefonía correspondiente;
- si la alerta de socorro en LLS D se recibió en más de una banda de ondas decamétricas, el equipo de radiocomunicaciones debe sintonizarse al canal de tráfico de socorro correspondiente en la banda de ondas decamétricas considerada la mejor en el caso real. Si la alerta de socorro en LLS D se recibió con éxito en la banda de 8 MHz, en muchos casos debe ser esta banda la primera elección;
- si no se ha recibido tráfico de socorro en el canal de ondas decamétricas en el plazo de 1 a 2 min, debe sintonizarse el equipo de radiocomunicaciones en ondas decamétricas al canal de tráfico de socorro pertinente en otra banda de ondas decamétricas considerada apropiada en el caso real;
- si en el plazo de 5 min no se ha recibido, procedente de una estación costera, un acuse de recibo del mensaje de socorro en LLS D y no se observa ninguna comunicación de socorro entre una estación costera y el barco en peligro:
 - se informa al Centro de Coordinación de Salvamento a través de los medios de radiocomunicación apropiados;
 - se transmite una llamada de retransmisión de socorro en LLS D.

6.1.5 Transmisión de una llamada de retransmisión de socorro en LLS D

Cuando se estime conveniente transmitir una llamada de retransmisión de socorro en LLS D:

- las llamadas de retransmisión de socorro en ondas decamétricas deben iniciarse manualmente;
- se sintoniza el transmisor o transmisores al canal de socorro en LLS D correspondiente, siguiendo los procedimientos descritos en el § 6.1.1 anterior (excepto si la llamada se envía manualmente como llamada única en una sola frecuencia);
- se siguen las instrucciones para teclear o seleccionar el formato de llamada y la información pertinente en el teclado del equipo de LLS D, como se describe en el § 1.4; y
- se transmite una llamada de retransmisión de socorro en LLS D.

6.1.6 Acuse de recibo de una llamada de retransmisión de socorro en LLS D en ondas decamétricas procedente de una estación costera

Los barcos que reciban una llamada de retransmisión de socorro en LLS D procedente de una estación costera en ondas decamétricas, dirigido a todos los barcos que se encuentren dentro de una zona concreta, NO acusarán recibo de dicha alerta por LLS D sino por *radiotelefonía* en el canal de tráfico de socorro de telefonía en la misma banda o bandas en las que se recibió la llamada de retransmisión de socorro en LLS D.

6.2 Mensajes de urgencia

La transmisión de mensajes de urgencia en ondas decamétricas se dirigirá normalmente:

- a todos los barcos situados dentro de una zona geográfica especificada, o
- a una estación costera concreta.

El anuncio de un mensaje de urgencia se lleva a cabo mediante la transmisión de una LLS D con categoría urgente en el canal de socorro en LLS D apropiado.

La transmisión del propio mensaje de urgencia en ondas decamétricas se realiza por radiotelefonía o radiotélex en el canal de tráfico de socorro adecuado y en la misma banda en la que se transmitió el anuncio de la LLS D.

6.2.1 Transmisión del anuncio de LLS D de un mensaje de urgencia en la banda de ondas decamétricas

- Se elige la banda de ondas decamétricas considerada más adecuada, teniendo en cuenta las características de propagación de las ondas decamétricas en la estación del año y la hora del día correspondientes; en muchos casos la primera elección más adecuada es la banda de 8 MHz;
- se sintoniza el transmisor de ondas decamétricas al canal de socorro en LLS D en la banda de ondas decamétricas seleccionada;
- se introduce o selecciona el formato de llamada para una llamada a zona geográfica o una llamada individual en el equipo de LLS D, según convenga;
- en el caso de llamada a zona, se introduce la especificación de la zona geográfica correspondiente;
- se siguen las instrucciones para la introducción o selección de la información pertinente en el teclado del equipo de LLS D como se indica en § 2.1, incluyendo el tipo de comunicación en el que se transmitirá el mensaje de urgencia (radiotelefonía o radiotélex);
- se transmite la LLS D; y
- si la LLS D se dirige a una estación costera específica, se espera el acuse de recibo de LLS D de dicha estación costera. Si dicho acuse no se recibe en el plazo de unos pocos minutos, se repite la LLS D en otra frecuencia de ondas decamétricas que se considere apropiada.

6.2.2 Transmisión del mensaje de urgencia y acciones subsiguientes

- Se sintoniza el transmisor de ondas decamétricas al canal de tráfico de socorro (telefonía o télex) indicado en el anuncio de la LLSD;
- si el mensaje de urgencia va a transmitirse utilizando *radiotelefonía*, se sigue el procedimiento descrito en el § 2.1;
- si el mensaje de urgencia va a transmitirse por *radiotélex*, se utilizará el siguiente procedimiento:
 - se emplea el modo de corrección de errores en recepción (FEC) a menos que el mensaje se dirija a una sola estación cuyo número de identidad radiotélex es conocido;
 - se comienza el mensaje télex mediante:
 - al menos un retorno de carro, cambio de renglón, inversión de una letra;
 - la señal de urgencia «PAN PAN»;
 - «este es»;
 - la identidad de 9 cifras del barco y el distintivo de llamada u otra identificación del barco; y
 - el texto del mensaje de urgencia.

El anuncio y la transmisión de mensajes de urgencia dirigidos a todos los barcos equipados con dispositivos de ondas decamétricas situados en una zona específica puede repetirse en un cierto número de bandas de ondas decamétricas consideradas adecuadas en la situación real.

6.3 Mensaje de seguridad

Los procedimientos para la transmisión de anuncios de mensajes de seguridad en LLSD y para la transmisión de mensajes de seguridad son los mismos que en el caso de mensajes de urgencia, descritos en el § 6.2, *salvo* que:

- en el anuncio de LLSD, se utilizará la categoría «SEGURIDAD»;
- en el mensaje de seguridad, se utilizará la señal de seguridad «SECURITE» en vez de la señal de urgencia «PAN PAN».

Anexo 4

Procedimientos de explotación de estaciones costeras para las comunicaciones en LLSD en las bandas de ondas hectométricas, decamétricas y métricas

Introducción

Los procedimientos para las comunicaciones en LLSD en ondas hectométricas y métricas se describen a continuación en los § 1 a 5.

Los procedimientos para las comunicaciones en LLSD en ondas decamétricas son, por lo general, los mismos que en ondas hectométricas y métricas. En el § 6 se describen las condiciones especiales que deben tenerse en cuenta cuando se realizan comunicaciones en LLSD en ondas decamétricas.

1 Comunicaciones de socorro (véase la Nota 1)

1.1 Recepción de una alerta de socorro en LLS D

La transmisión de una alerta de socorro indica que una unidad móvil (un barco, un avión u otro vehículo) o una persona se encuentran en peligro y requieren asistencia inmediata. La alerta de socorro es una LLS D que utiliza un formato de llamada de socorro.

Al recibir una alerta de socorro, las estaciones costeras deberán asegurarse que se encamina a la mayor brevedad posible a un Centro de Coordinación de Salvamento (CCS). Ante una alerta de socorro, la estación costera correspondiente debe acusar recibo lo más rápidamente posible.

NOTA 1 – Estos procedimientos suponen que el CCS se encuentra distante de la estación costera de LLS D. De no ser así, deben introducirse localmente las modificaciones correspondientes.

1.2 Acuse de recibo de una alerta de socorro en LLS D

La estación costera transmitirá el acuse de recibo en la frecuencia de llamada de socorro en la que se recibió la llamada y debe dirigirlo a todos los barcos. El acuse de recibo incluirá la identificación del barco de cuya alerta de socorro se acusa recibo.

El acuse de recibo de una alerta de socorro en LLS D se transmite de la forma siguiente:

- se utiliza un transmisor sintonizado a la frecuencia en la que se recibió la alerta de socorro;
- de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante del equipo de LLS D se introduce o selecciona en el teclado del equipo de LLS D (véase la Nota 1):
 - el acuse de recibo de la alerta de socorro,
 - la identidad de 9 cifras del barco en peligro,
 - la naturaleza del peligro,
 - las coordenadas en las que se ha producido el siniestro, y
 - la hora UTC en que la posición era válida.

NOTA 1 – Parte de esta información, o toda, debe incluirla automáticamente el equipo;

- se transmite el acuse de recibo;
- se prepara para tratar el tráfico de socorro subsiguiente estableciendo una escucha en radiotelefonía y, si la señal de «modo de comunicación subsiguiente» en la alerta de socorro recibida indica teleimpresor, también en IDBE, si la estación costera va equipada con esta facilidad. En ambos casos, las frecuencias de radiotelefonía y de impresión directa de banda estrecha deben ser las asociadas con la frecuencia en que se recibió la alerta de socorro (en ondas hectométricas, 2 182 kHz para radiotelefonía y 2 174,5 kHz para IDBE, en ondas métricas, 156,8 MHz/canal 16 para radiotelefonía; no existe frecuencia para IDBE en ondas métricas).

1.3 Transmisión de una alerta de retransmisión de socorro en LLS D (llamada de retransmisión de socorro)

Las estaciones costeras iniciarán y transmitirán una llamada de retransmisión de socorro en cualquiera de los siguientes casos:

- cuando se ha notificado por otros medios a la estación costera el peligro de la unidad móvil y el CCS requiere la difusión de la alerta a los barcos; y
- cuando la persona responsable de la estación costera considera que se necesita más ayuda (en esas condiciones se recomienda una estrecha cooperación con el CCS correspondiente).

En los casos mencionados anteriormente, la estación costera transmitirá una llamada de retransmisión de socorro costa a barco dirigida, según convenga, a todos los barcos (ondas métricas únicamente), a una zona geográfica específica (ondas hectométricas/decamétricas únicamente) o a un barco en concreto.

La llamada de retransmisión de socorro contendrá la identificación de la unidad móvil en peligro, su posición y cualquier otra información que pueda facilitar el salvamento.

La llamada de retransmisión de socorro se transmite de la forma siguiente:

- se utiliza un transmisor sintonizado a la frecuencia de las alertas de socorro en LLS D (2 187,5 kHz en ondas hectométricas, 156,525 MHz/canal 70 en ondas métricas);
- de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante del equipo de LLS D se introduce o selecciona en el teclado del equipo de LLS D (véase la Nota 1 del § 1.2 de este Anexo):
 - la llamada de retransmisión de socorro,
 - el especificador de formato (todos los barcos (ondas métricas únicamente), una zona geográfica concreta (ondas hectométricas/decamétricas únicamente) o una estación individual),
 - si ha lugar, la dirección del barco, grupo de barcos o zona geográfica,
 - la identidad de 9 cifras del barco en peligro, si se conoce,
 - la naturaleza del peligro,
 - las coordenadas en las que se ha producido el siniestro,
 - la hora UTC en que la posición era válida;
- se transmite la llamada de retransmisión de socorro;
- se prepara para la recepción de los acuses de recibo por las estaciones de barco y para el tratamiento del tráfico de socorro subsiguiente conmutando al canal de tráfico de socorro en la misma banda; es decir, 2 182 kHz en ondas hectométricas y 156,8 MHz/canal 16 en ondas métricas.

1.4 Recepción de una llamada de retransmisión de socorro

Si las estaciones costeras reciben una llamada de retransmisión de socorro procedente de una estación de barco, se asegurarán de que la llamada se encamina a la mayor brevedad posible a un CCS. La estación costera correspondiente debe acusar recibo lo más rápidamente posible de la llamada de retransmisión de socorro utilizando un acuse de recibo de retransmisión de socorro en LLS D dirigido a la estación de barco. Si la llamada de retransmisión de socorro se recibe procedente de una estación costera, otras estaciones costeras normalmente no deberán llevar a cabo ninguna acción posterior.

2 Mensaje de urgencia

2.1 Transmisión de un anuncio en LLS D

El anuncio de un mensaje de urgencia se realizará en una o más frecuencias de llamada de socorro y seguridad utilizando la LLS D y el formato de llamada de urgencia.

La LLS D de urgencia puede dirigirse a todos los barcos (ondas métricas únicamente), a una zona geográfica (ondas hectométricas/decamétricas únicamente) o a un barco específico. La frecuencia a la que se transmitirá el mensaje de urgencia tras el anuncio deberá incluirse en la LLS D de urgencia.

La LLS D de urgencia se transmite de la forma siguiente:

- se utiliza un transmisor sintonizado a la frecuencia de las LLS D de socorro (2 187,5 kHz en ondas hectométricas y 156,525 MHz/canal 70 en ondas métricas);
- de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante del equipo de LLS D, se introduce o selecciona en el teclado del equipo de LLS D lo siguiente (véase la Nota 1 del § 1.2 de este Anexo):
 - el especificador de formato (llamada a todos los barcos (ondas métricas únicamente), a una zona geográfica (ondas hectométricas/decamétricas únicamente) o a una estación individual),
 - si corresponde, la dirección del barco o de la zona geográfica,
 - la categoría de la llamada (urgencia),
 - la frecuencia o canal en el que se transmitirá el mensaje de urgencia, y
 - el tipo de comunicación en el que se transmitirá el mensaje de urgencia (radio-telefonía);
- se transmite la LLS D de urgencia.

Tras el anuncio de la LLS D, el mensaje de urgencia se transmitirá en la frecuencia indicada en la LLS D.

3 Mensaje de seguridad

3.1 Transmisión de un anuncio en LLS D

El anuncio del mensaje de seguridad se realizará en una o más de las frecuencias de llamada de socorro y seguridad utilizando la LLS D y el formato de llamada de seguridad.

La LLS D de seguridad puede dirigirse a todos los barcos (ondas métricas únicamente), a una zona geográfica (ondas hectométricas/decamétricas únicamente) o a un barco específico. La frecuencia a la que se transmitirá el mensaje de seguridad tras el anuncio deberá incluirse en la LLS D de seguridad.

La LLS D de seguridad se transmite de la forma siguiente:

- se utiliza un transmisor sintonizado a la frecuencia de las alertas LLS D de socorro (2 187,5 kHz en ondas hectométricas y 156,525 MHz/canal 70 en ondas métricas);
- de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante del equipo de LLS D, se introduce o selecciona en el teclado del equipo de LLS D lo siguiente (véase la Nota 1 del § 1.2 de este Anexo):
 - el especificador de formato (llamada a todos los barcos (ondas métricas únicamente), a una zona geográfica (ondas hectométricas/decamétricas únicamente) o a una estación individual),
 - si corresponde, la dirección del barco, o de la zona geográfica,
 - la categoría de la llamada (seguridad),
 - la frecuencia o canal en el que se transmitirá el mensaje de seguridad, y
 - el tipo de comunicación en el que se transmitirá el mensaje de seguridad (radio-telefonía);
- se transmite la LLS D de seguridad.

Tras el anuncio en LLS D, el mensaje de seguridad se transmitirá en la frecuencia indicada en la LLS D.

4 Correspondencia pública

4.1 Frecuencias/canales de LLS D para la correspondencia pública

4.1.1 Ondas métricas

Para realizar LLS D de socorro y seguridad se utiliza la frecuencia 156,525 MHz/canal 70. También puede utilizarse para llamadas distintas de las de socorro y seguridad; por ejemplo, para correspondencia pública.

4.1.2 Ondas hectométricas

Para la correspondencia pública nacional e internacional se utilizan frecuencias distintas de las empleadas para el tráfico de socorro y seguridad.

Cuando se llama a estaciones de barco por LLS D, las estaciones costeras deben utilizar para la llamada, por orden de preferencia:

- un canal de LLS D nacional en el que se mantenga a la escucha la estación costera;
- el canal LLS D internacional, transmitiendo la estación costera a 2 177 kHz y recibiendo a 2 189,5 kHz. Para reducir la interferencia en este canal, puede utilizarse de forma general por las estaciones costeras para llamar a barcos de otra nacionalidad o cuando no se conozcan las frecuencias de LLS D en las que se mantiene a la escucha la estación de barco.

4.2 Transmisión de una LLS D a un barco

La LLS D se transmite de la forma siguiente:

- se utiliza un transmisor sintonizado a la frecuencia de llamada adecuada;
- de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante del equipo de LLS D, se introduce o selecciona en el teclado del equipo de LLS D lo siguiente (véase la Nota 1 del § 1.2 este Anexo):
 - la identidad de 9 cifras del barco que va a llamarse,
 - la categoría de la llamada (de rutina),
 - el tipo de comunicación subsiguiente (radiotelefonía), y
 - la información de la frecuencia de trabajo;
- tras comprobar en la medida de lo posible que no hay ninguna llamada en curso, se transmite la LLS D.

4.3 Repetición de una llamada

Las estaciones costeras pueden transmitir la llamada dos veces en la misma frecuencia de llamada con un intervalo de, al menos, 45 s entre cada una de las llamadas, siempre que no reciban acuse de recibo en dicho intervalo.

Si la estación llamada no acusa recibo de la llamada tras la segunda transmisión, puede transmitirse nuevamente la llamada en la misma frecuencia transcurrido un periodo de, al menos, 30 min o en otra frecuencia de llamada transcurrido un periodo de, al menos, 5 min.

4.4 Preparación para el intercambio de tráfico

Al recibir un acuse de recibo de LLS D con la indicación de que la estación de barco llamada puede utilizar la frecuencia de trabajo propuesta, la estación costera pasa a dicho canal o frecuencia de trabajo y se prepara para recibir el tráfico.

4.5 Acuse de recibo de una LLS D recibida

Los acuses de recibo se transmitirán normalmente en las frecuencias emparejadas con la frecuencia de la llamada recibida. Si la misma llamada se recibe en varios canales de llamada, se seleccionará el canal más adecuado para transmitir el acuse de recibo.

El acuse de recibo de una LLS D se transmite de la forma siguiente:

- se utiliza un transmisor sintonizado a la frecuencia adecuada;
- de acuerdo con las instrucciones proporcionadas por el fabricante del equipo de LLS D, se introduce o selecciona en el teclado del equipo de LLS D lo siguiente (véase la Nota 1 del § 1.2 de este Anexo):
 - el especificador de formato (estación individual),
 - la identidad de 9 cifras del barco llamado,
 - la categoría de la llamada (de rutina o para asuntos comerciales del barco),
 - la misma información de frecuencia que en la llamada recibida si puede sintonizar inmediatamente a la frecuencia de trabajo sugerida por la estación de barco,
 - si la estación de barco que llama no ha sugerido ninguna frecuencia de trabajo, el acuse de recibo debe incluir una propuesta de canal/frecuencia,
 - si no puede sintonizar con la frecuencia de trabajo sugerida, pero puede hacerlo inmediatamente a una frecuencia de trabajo alternativa, debe indicarse dicha frecuencia de trabajo alternativa, y
 - debe indicar si no puede proporcionar inmediatamente la información adecuada al respecto;
- se transmite el acuse de recibo (tras comprobar en la medida de lo posible que no hay llamadas en curso en las frecuencias seleccionadas) tras un plazo de al menos 5 s, pero no más largo de 4½ min.

Después de transmitir el acuse de recibo, la estación costera pasa a la frecuencia o canal de trabajo y se prepara para recibir el tráfico.

5 Comprobación del equipo utilizado para las llamadas de socorro y seguridad

Las llamadas de prueba en ondas métricas, hectométricas y decamétricas se efectúan conforme al Cuadro 4.7 de la Recomendación UIT-R M.493.

Acuse de recibo de una LLS D de prueba

La estación costera debe acusar recibo de las llamadas de prueba.

6 Condiciones especiales y procedimientos para las comunicaciones de LLS D en la banda de ondas decamétricas

Consideraciones generales

Los procedimientos para la comunicación de LLS D en ondas decamétricas son iguales a los procedimientos correspondientes a las comunicaciones de LLS D en ondas hectométricas/métricas, con algunas adiciones descritas a continuación en los § 6.1 a 6.3.

Cuando se realicen comunicaciones de LLS D en ondas decamétricas deben tenerse en cuenta las condiciones especiales descritas en los § 6.1 a 6.3.

6.1 Comunicaciones de socorro

6.1.1 Recepción y acuse de recibo de una alerta de socorro en LLS D en ondas decamétricas

En algunos casos, los barcos en peligro pueden transmitir la alerta de socorro en LLS D en un cierto número de bandas de ondas decamétricas guardando breves intervalos de tiempo entre las llamadas individuales.

La estación costera transmitirá un acuse de recibo de LLS D en todos los canales de socorro en LLS D en ondas decamétricas en los cuales se recibió la alerta de socorro de LLS D para asegurar, en la medida de lo posible, que el acuse de recibo llega al barco en peligro y a todos los barcos que recibieron la alerta de socorro en LLS D.

6.1.2 Tráfico de socorro

Por regla general, el tráfico de socorro debe iniciarse en el canal de tráfico de socorro adecuado (radiotelefonía o impresión directa de banda estrecha) en la misma banda en que se recibió la alerta de socorro en LLS D.

Para el tráfico de socorro por impresión directa de banda estrecha se aplican las siguientes reglas:

- Todos los mensajes irán precedidos de al menos un retorno de carro, cambio de renglón, inversión de una letra y la señal de socorro MAYDAY.
- Debe utilizarse el modo de difusión de FEC.

6.1.3 Transmisión de la llamada de retransmisión de socorro en LLS D en ondas decamétricas

Cuando se elija la banda o bandas de ondas decamétricas para la transmisión de llamadas de retransmisión de socorro en LLS D deben tenerse en cuenta las características de propagación en dichas bandas.

Es necesario que los barcos que se atengan al Convenio de la OMI equipados con dispositivos de LLS D en ondas decamétricas para comunicaciones de socorro y seguridad mantengan una escucha en LLS D automática continua en el canal de socorro en LLS D en la banda de 8 MHz y en al menos otro de los canales de socorro en LLS D en ondas decamétricas.

Para que en los barcos no haya incertidumbre con respecto a la banda en que se iniciará el establecimiento subsiguiente de tráfico de contacto y socorro, debe transmitirse la llamada de retransmisión de socorro en LLS D en ondas decamétricas en una banda de ondas decamétricas a la vez y la comunicación subsiguiente con los barcos que respondan debe establecerse antes de repetir posteriormente la llamada de retransmisión de socorro en LLS D en otra banda de ondas decamétricas.

6.2 Comunicaciones de urgencia

6.2.1 Transmisión de mensajes y anuncios de urgencia en la banda de ondas decamétricas

Para los mensajes de urgencia por IDBE se aplica lo siguiente:

- El mensaje de urgencia irá precedido por al menos un retorno de carro, cambio de renglón, inversión de una letra, la señal de urgencia PAN PAN y la identificación de la estación costera.
- Normalmente debe utilizarse el modo de difusión de FEC.

El modo ARQ debe utilizarse únicamente cuando se considere ventajoso hacerlo en la situación real y siempre que se conozca el número radiotélex del barco.

6.3 Comunicaciones de seguridad

6.3.1 Transmisión de mensajes y anuncios de seguridad en la banda de ondas decamétricas

Para los mensajes de seguridad por IDBE se aplica lo siguiente:

- El mensaje de seguridad irá precedido por al menos un retorno de carro, cambio de renglón, inversión de una letra, la señal de urgencia SECURITE y la identificación de la estación costera.
- Normalmente debe utilizarse el modo de difusión de FEC.
El modo ARQ debe utilizarse únicamente cuando se considere ventajoso hacerlo en la situación real y siempre que se conozca el número radiotélex del barco.

Anexo 5

Frecuencias utilizadas para la LLSD

1 Las frecuencias utilizadas para fines de socorro, urgencia y seguridad mediante técnicas de LLSD son las siguientes (Apéndice 15 del RR):

2 187,5	kHz
4 207,5	kHz
6 312	kHz
8 414,5	kHz
12 577	kHz
16 804,5	kHz
156,525	MHz (Nota 1)

NOTA 1 – Además de para fines de socorro, urgencia y seguridad, la frecuencia de 156,525 MHz se podrá también utilizar con LLSD para otros fines.

2 Para la LLSD, para fines distintos del socorro, urgencia y la seguridad, pueden asignarse sobre una base internacional las siguientes frecuencias a las estaciones de barco y a las estaciones costeras (véase la Nota 2):

2.1 Estaciones de barco (véase la Nota 2)

458,5			kHz
2 177 (Nota 3)	2 189,5		kHz
4 208	4 208,5	4 209	kHz
6 312,5	6 313	6 313,5	kHz
8 415	8 415,5	8 416	kHz
12 577,5	12 578	12 578,5	kHz
16 805	16 805,5	16 806	kHz
18 898,5	18 899	18 899,5	kHz
22 374,5	22 375	22 375,5	kHz
25 208,5	25 209	25 209,5	KHz
		156,525	MHz

2.2 Estaciones costeras (véase la Nota 2)

455,5			kHz
2 177			kHz
4 219,5	4 220	4 220,5	kHz
6 331	6 331,5	6 332	kHz
8 436,5	8 437	8 437,5	kHz
12 657	12 657,5	12 658	kHz
16 903	16 903,5	16 904	kHz
19 703,5	19 704	19 704,5	kHz
22 444	22 444,5	22 445	kHz
26 121	26 121,5	26 122	kHz
		156,525	MHz

NOTA 2 – Las siguientes frecuencias asociadas por pares (kHz) (para estaciones de barco y costeras) 4 208/4 219,5, 6 312,5/6 331, 8 415/8 436,5, 12 577,5/12 657, 16 805/16 903, 18 898,5/19 703,5, 22 374,5/22 444 y 25 208,5/26 121 son las frecuencias internacionales de primera elección para la LLSA (véanse las notas al pie de página *j*) y *l*) de la Parte A del Apéndice 17 del RR).

NOTA 3 – La frecuencia de 2 177 kHz puede utilizarse únicamente por las estaciones de barco para la llamada entre barcos.

3 Además de las frecuencias citadas en el § 2, pueden utilizarse para la LLSA frecuencias de trabajo apropiadas de las bandas siguientes (véase el Capítulo II del Artículo 5 del RR):

415-526,5	kHz	(Regiones 1 y 3)
415-525	kHz	(Región 2)
1 606,5-3 400	kHz	(Regiones 1 y 3)
1 605-3 400	kHz	(Región 2) (Para la banda 1 605-1 625 kHz, véase el número 5.89 del RR)
4 000-27 500	kHz	
156-174	MHz	

RECOMENDACIÓN UIT-R M.585-6*

Asignación y uso de identidades del servicio móvil marítimo

(1982-1986-1990-2003-2007-2009-2012)

Cometido

Esta Recomendación presenta a las administraciones directrices para la asignación y conservación de recursos de identidad para el servicio móvil marítimo. En esta Recomendación se describen las limitaciones que restringen las asignaciones a los barcos que utilizan servicios por satélite del Sistema Mundial de Socorro y Seguridad Marítimos (SMSSM).

El Anexo 1 describe formatos para las identidades del servicio móvil marítimo (MMSI) de estaciones de barco, estaciones costeras, aeronaves que participan en operaciones de búsqueda y salvamento y demás comunicaciones de seguridad, dispositivos de ayuda a la navegación del sistema de identificación automática (SIA) y embarcaciones que pertenecen a un barco base.

El Anexo 2 describe formatos para la identificación de otros dispositivos marítimos, como transeceptores portátiles de ondas métricas con llamada selectiva digital (LLSD) y sistema mundial de navegación por satélite (GNSS), transmisor de búsqueda y salvamento SIA (SIA-SART), hombre al agua (MOB) y radiobaliza de localización de siniestros (RLS-SIA).

El Anexo 3 proporciona a las administraciones directrices específicas relativas a la asignación, gestión y conservación de recursos de identidad para el servicio móvil marítimo. Estas directrices muestran además a las administraciones distintos métodos para reutilizar asignaciones de la MMSI, en especial aquellas que terminan con tres ceros.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que debe haber identidades estructuradas a efectos de seguridad y telecomunicaciones en el servicio móvil marítimo;
- b) que el identificador marítimo en el servicio móvil marítimo se basa en una estructura de nueve cifras;
- c) que la MMSI es un tipo de identificador de nueve cifras;
- d) que las identidades designadas para dispositivos con fines especiales se componen de un segundo tipo de identificador de nueve cifras;
- e) que la MMSI debe ser la identidad única asignada a las estaciones que se indican en el Anexo 1 a la presente Recomendación;
- f) que las identidades utilizadas para otros dispositivos marítimos con fines especiales que se indican en el Anexo 2 a la presente Recomendación no son necesariamente únicas y no son asignaciones a la MMSI;
- g) que todas las identidades marítimas han de poder utilizarse con sistemas de radiocomunicaciones automatizados;
- h) que, las identidades que se asignen a las estaciones de barco, las estaciones costeras, las aeronaves que participan en operaciones de búsqueda y salvamento y demás comunicaciones de

* La presente Recomendación debe señalarse a la atención de la Asociación Internacional de Señalización Marítima (AISM), la Organización de Aviación Civil Internacional (OACI), la Organización Hidrográfica Internacional (OHI) y la Organización Marítima Internacional (OMI) y el Comité Internacional Radiomarítimo (CIRM).

seguridad, los dispositivos de ayuda a la navegación y las embarcaciones que pertenecen a un barco de base y las que se utilicen para las llamadas a grupos de barcos deben ser de naturaleza análoga;

- i) que es posible utilizar la MMSI para establecer llamadas telefónicas a barcos encaminadas por las redes públicas conmutadas a una estación costera apropiada;
- j) que las redes públicas conmutadas de muchos países están sujetas a limitaciones en el número máximo de cifras que pueden marcarse para identificar la estación de barco y la estación costera de encaminamiento, lo que evitará la traducción directa de la MMSI a un número que cumpla con la Recomendación UIT-T E.164 para llamar al barco;
- k) que, en interés del desarrollo de la explotación automática en el sentido costera-barco, las eventuales restricciones deben reducirse al mínimo indispensable;
- l) que los sistemas móviles por satélite permiten que la comunidad marítima participe en los sistemas de telecomunicaciones de correspondencia pública internacional, o bien que interfuncione con ellos, de forma totalmente automática, si se emplea el esquema de identidades, de nombres y de direcciones;
- m) que la generación actual de sistemas móviles por satélite del SMSSM presentan características de señalización y encaminamiento que requieren que los barcos que utilizan esas redes dispongan de una MMSI que termine con tres ceros;
- n) que el esquema de numeración especificado para las generaciones futuras de sistemas móviles por satélite del SMSSM se diseñará de manera que satisfaga las necesidades del servicio de correspondencia pública internacional y que es poco probable que se disponga de la facilidad para incorporar parte de la MMSI en los números de marcación de los barcos,

observando

que todos los dispositivos a los que hace referencia la presente Recomendación se consideran estaciones con arreglo a la definición del número **1.61** del Reglamento de Radiocomunicaciones,

recomienda

- 1** que a los barcos que cumplen lo dispuesto en las enmiendas al Convenio internacional para la seguridad de la vida humana en el mar (1974) y a otros barcos equipados con sistemas automáticos de radiocomunicación, incluidos los SIA, LLSD, o con dispositivos de alerta del SMSSM se les asigne MMSI de barco de conformidad con el Anexo 1a esta Recomendación, según proceda;
- 2** que las identidades marítimas empleadas para otros dispositivos marítimos con fines especiales se asignen de conformidad con lo que se especifica en el Anexo 2;
- 3** que las estaciones de barco, incluidos los transeceptores portátiles de ondas métricas con LLSD y GNSS, las costeras y las aeronaves que participan en operaciones de búsqueda y salvamento que utilizan equipos de llamada selectiva digital conforme con la Recomendación UIT-R M.493 utilicen sus identidades numéricas de 9 cifras transmitiéndolas como una dirección/autoidentificación de 10 cifras normalmente mediante la adición de una cifra 0 al final de la identidad (véase también la Recomendación UIT-R M.1080);
- 4** que las estaciones de barco, las costeras y las distintas a las de barco que emplean sistemas SIA conforme a la Recomendación UIT-R M.1371 utilicen sus identidades numéricas de 9 cifras;
- 5** que para garantizar la compatibilidad con el Sistema Mundial de Socorro y Seguridad Marítimos, los correspondientes proveedores de servicios de telecomunicaciones, pongan a disposición de todas las entidades autorizadas los números, nombres y direcciones de las estaciones terrenas de barco que participan en los servicios de telecomunicaciones internacionales;

6 que se consulten las orientaciones dadas en el Anexo 3 con relación a la asignación, gestión y conservación de identidades del servicio móvil marítimo.

Anexo 1

Identidades del servicio móvil marítimo

Sección 1

Asignación de identidades a estaciones de barco

1 A los barcos que participen en los servicios radioeléctricos marítimos mencionados en el *recomienda* 1 de la parte dispositiva se les asignará una identidad de estación de barco única de 9 cifras, con el formato $M_1I_2D_3X_4X_5X_6X_7X_8X_9$, cuyas tres primeras cifras representan las cifras de identificación marítima (MID) y X es un número de 0 a 9. Las MID indican la administración de que depende la estación de barco así identificada.

2 En algunas redes télex y/o telefónicas nacionales pueden existir restricciones en cuanto al número máximo de cifras que es posible transmitir para la identificación de estaciones de barco.

3 El número máximo de cifras que podía transmitirse por la red nacional de muchos países como identidad de una estación de barco era 6. Las cifras transmitidas por la red que representan la identidad de la estación de barco se denominan «número de estación de barco» en el presente texto y en las Recomendaciones UIT-R pertinentes. El empleo de las técnicas que se describen a continuación habría permitido a las estaciones costeras de esos países participar en el establecimiento automático de comunicaciones con estaciones de barco.

Para obtener la identidad de estación de barco de 9 cifras requerida la estación costera tendría que añadir automáticamente una serie de ceros al número de la estación de barco a fin de completar una llamada telefónica originada en tierra cursada, por ejemplo, a través de la red telefónica pública conmutada:

Número de estación de barco

$M_1I_2D_3X_4X_5X_6$

Identidad de estación de barco

$M_1I_2D_3X_4X_5X_6070809$

4 De conformidad con lo anterior y las Recomendaciones UIT-T pertinentes, se estableció un plan de numeración para los sistemas Inmarsat de Normas B, C y M, que requiere además que se asignen MMSI que terminen con tres ceros a las estaciones terrenas de barcos que cumplen con esas Normas B, C y M.

5 Las restricciones mencionadas no se aplican necesariamente a los sistemas Inmarsat de Norma C dado que no son terminales de marcación de la red telefónica pública conmutada, sino terminales de datos.

6 En lo que respecta a los sistemas Inmarsat de Normas B y M, y siempre que se apliquen las restricciones anteriores, a los barcos afectados de alguna manera por las mismas sólo se les asignarán identidades de estación de barco con $X_7X_8X_9 = 000$.

7 El formato de las identidades de llamada a grupos de estaciones de barco para llamar simultáneamente a más de un barco es el siguiente:

$0_1M_2I_3D_4X_5X_6X_7X_8X_9$

siendo cero la primera cifra y X un número de 0 a 9. Las MID representan el territorio o zona geográfica de la administración que asigna la identidad de llamada al grupo de estaciones de barco y, por consiguiente, se puede llamar a flotas constituidas por barcos de varias nacionalidades.

8 Con la evolución de los sistemas mundiales de comunicaciones móviles por satélite, las estaciones terrenas de barcos pueden participar en los servicios de telecomunicación de correspondencia pública internacional. A las estaciones terrenas de barcos que disponen de esta funcionalidad se les pueden asignar números de telecomunicaciones internacionales que no tienen correspondencia directa con la MMSI de la estación de barco. El organismo autorizado para asignar los números, nombres y direcciones asociados con esas estaciones terrenas de barcos debe mantener un registro de las relaciones de interferencia con la MMSI; por ejemplo, en una base de datos apropiada. A efectos del SMSSM los detalles de esas relaciones se deben poner a disposición de entidades autorizadas tales como el centro coordinador de salvamento (CCS)¹, pero no limitadas a los mismos. La disponibilidad debe ser automática, las 24 h del día durante los 365 días del año.

Sección 2

Asignación de identidades a estaciones costeras

1 Las estaciones costeras y otras estaciones en tierra que participen en los servicios de radiocomunicaciones marítimas mencionados en el *recomienda* 3 de la parte dispositiva se les asignará una identidad de estación costera única de 9 cifras, con el formato 0₁0₂M₃I₄D₅X₆X₇X₈X₉ cuyas cifras 3, 4 y 5 representan las cifras de identificación marítima (MID) y X es un número de 0 a 9. Las MID denotan la administración de que depende la estación costera o la estación terrena costera.

2 Dado que el número de estaciones costeras disminuye en muchos países, es posible que las administraciones estimen conveniente asignar las MMSI con el formato anterior a estaciones portuarias, estaciones de practicaje y otras estaciones que participan en los servicios marítimos. Las estaciones interesadas deben encontrarse en tierra o en una isla para poder emplear el formato 00MIDXXXX.

3 La administración puede utilizar la sexta cifra para diferenciar ciertos usos específicos de esta clase de MMSI, como se muestra en el siguiente ejemplo:

- a) 00MID1XXX Estaciones costeras
- b) 00MID2XXX Estaciones portuarias
- c) 00MID3XXX Estaciones de prácticas, etc.

4 Con este formato se obtienen un plan constituido por bloques de 999 números para cada categoría de estación, aunque este método es optativo y debe considerarse únicamente como un ejemplo. Existen muchas otras posibilidades en caso de que la administración desee incrementar el plan.

5 Las identidades de llamada a grupos de estaciones costeras para llamar simultáneamente a varias estaciones costeras es un subconjunto de las identidades de estaciones costeras, y su formato es el siguiente:

$$0_1 0_2 M_3 I_4 D_5 X_6 X_7 X_8 X_9$$

¹ La Resolución A.1001(25) de la OMI dispone que las comunicaciones con prioridad de socorro de estos sistemas deben, en la medida posible, encaminarse automáticamente a un CCS.

siendo cero las dos primeras cifras y X es un número de 0 a 9. Las MID representan el territorio o zona geográfica de la administración que asigna la identidad de llamada al grupo de estaciones costeras. La identidad puede asignarse a estaciones de una administración que están ubicadas en una sola región geográfica según lo indicado en las correspondientes Recomendaciones UIT-T.

6 La combinación 0₁0₂M₃L₄D₅0₆0₇0₈0₉ debe estar reservada para la identidad de grupo de estaciones costeras, la cual debe abarcar todas las estaciones 00MIDXXXX de la administración. La administración puede ampliar más este uso mediante identidades de llamada a grupos adicionales, por ejemplo 00MID1111, etc.

7 A los efectos del SMSSM, la información relativa a estas asignaciones MMSI se deben poner a disposición de las entidades autorizadas, tales como el CCS. La disponibilidad debe ser automática, las 24 h del día durante los 365 días del año.

8 La combinación 0₁0₂9₃9₄9₅0₆0₇0₈0₉ está reservada para la identidad de todas las estaciones costeras, la cual debe abarcar todas las estaciones 00XXXXXXXX en ondas métricas. Esto no es aplicable a las estaciones costeras en ondas hectométricas y decamétricas.

Sección 3

Asignación de identidades a aeronaves

1 Cuando se necesite que una aeronave utilice las identidades del servicio móvil marítimo (MMSI) para comunicaciones relativas a operaciones de búsqueda y salvamento y demás comunicaciones de seguridad con estaciones del SMM, la administración responsable le asignará una identidad de aeronave única de nueve cifras, con el formato 1₁1₂1₃M₄I₅D₆X₇X₈X₉, cuyas cifras 4, 5 y 6 representan las MID y X es un número de 0 a 9. Las MID denotan la administración de que depende la identidad de llamada a aeronave.

2 Este formato permite identificar 999 aeronaves por MID. En caso de que necesite más de 999 aeronaves de búsqueda y salvamento (SAR), la administración puede utilizar un indicativo de país adicional (MID) que le haya asignado la UIT.

3 La administración puede utilizar la séptima cifra para diferenciar ciertos usos específicos de esta clase de MMSI, como se muestra en el siguiente ejemplo:

- a) 111MID1XX Aviones
- b) 111MID5XX Helicópteros

4 Con este formato se obtienen bloques de 999 números para cada categoría de estación, aunque este método es optativo.

5 La combinación 1₁1₂1₃M₄I₅D₆0₇0₈0₉ debe estar reservada para la identidad de grupo de aeronaves, la cual debe abarcar todas las estaciones 111MIDXXXX de la administración. La administración puede ampliar más este uso mediante identidades de llamada a grupos adicionales, por ejemplo 111MID111, etc.

6 A los efectos de búsqueda y salvamento, la información relativa a estas asignaciones MMSI se deben poner a disposición de las entidades autorizadas, tales como el CCS. La disponibilidad debe ser automática, las 24 h del día durante los 365 días del año.

7 Las MMSI asignadas a aeronaves deben figurar también en la base de datos MARS de la UIT (véase el número **20.16** del RR).

Sección 4

Asignación de identidades a dispositivos de ayuda a la navegación con sistemas de identificación automática

1 Cuando una estación de ayuda a la navegación en el mar requiera un mecanismo de identificación automática, la administración responsable le asignará un número único de 9 cifras, con el formato $9_1 9_2 M_3 I_4 D_5 X_6 X_7 X_8 X_9$, cuyas cifras 3, 4 y 5 representan las MID y X es un número de 0 a 9. Las MID denotan la administración de que depende la identidad de llamada para ayuda a la navegación.

2 Este formato se aplica a todos los tipos de dispositivos de ayuda a la navegación indicados en la versión más reciente de la Recomendación UIT-R M.1371, véase el Mensaje 21 del SIA «Tipo de ayudas a la navegación» y el cuadro asociado a este parámetro. Este formato se utiliza en todas las estaciones SIA para transmitir mensajes referentes a los dispositivos de ayudas a la navegación. Cuando una estación de base SIA ocupa el mismo lugar que una estación de dispositivos de ayuda a la navegación con SIA, a los mensajes relativos al funcionamiento de la estación de base debe asignárseles un número de identificación en el formato señalado en el Anexo 2.

3 El formato precitado permite identificar 10 000 dispositivos de ayuda a la navegación por MID. En caso de que necesite más de 10 000, la administración puede utilizar un indicativo de país adicional (MID) que le haya asignado la UIT, lo que le resulta en 10 000 identidades más.

4 La administración puede utilizar la sexta cifra para diferenciar ciertos usos específicos de esta clase de MMSI, como se muestra en el siguiente ejemplo:

- a) 99MID1XXX Dispositivo físico de ayuda a la navegación con SIA
- b) 99MID6XXX Dispositivo virtual de ayuda a la navegación con SIA

5 Con este formato se obtienen bloques de 999 números para cada categoría de estación, aunque este método es optativo y debe considerarse como un ejemplo.

6 Además de utilizar la sexta cifra para diferenciar dispositivos de ayuda a la navegación específicos según se ha indicado antes, puede utilizarse la séptima cifra a escala nacional para definir las zonas en las que se encuentran estos sistemas o tipos de sistemas, a discreción de la administración del caso.

7 La información relativa a estas asignaciones MMSI se deben poner a disposición de las entidades autorizadas, tales como la Asociación Internacional de autoridades de señalización marítima y ayudas a la navegación (AISM) y a las autoridades nacionales competentes.

8 Las MMSI asignadas a dispositivos de ayuda a la navegación deben figurar también en la base de datos MARS de la UIT (véase el número **20.16** del RR).

Sección 5

Asignación de identidades a embarcaciones pertenecientes a un barco de base

1 Las embarcaciones asociadas a un barco de base necesitan una identificación única. A estas embarcaciones que participan en el SMM se les asignará un número único de 9 cifras, con el formato $9_1 8_2 M_3 I_4 D_5 X_6 X_7 X_8 X_9$, cuyas cifras 3, 4 y 5 representan las MID y X es un número de 0 a 9. Las MID denotan la administración de que depende la identidad de llamada a la embarcación perteneciente a un barco de base.

- 2** Este formato de numeración sólo es válido en embarcaciones pertenecientes a un barco de base. La embarcación puede transportar varios dispositivos que se identificarían mediante la MMSI asignada a la embarcación. Estos dispositivos pueden estar a bordo de botes, esquifes, balsas salvavidas u otras embarcaciones pertenecientes a un barco de base.
- 3** A cada embarcación perteneciente a un barco de base se le asignará una MMSI única, se la registrará por separado y estará vinculada a la MMSI del barco de base.
- 4** Este formato permite identificar 10 000 embarcaciones pertenecientes a un barco de base por cada MID. En caso de que necesite más de 10 000, la administración puede utilizar un indicativo de país adicional (MID) que le haya asignado la UIT, con lo que se obtienen 10 000 identidades más.
- 5** Las MMSI asignadas a estas embarcaciones pertenecientes a un barco de base deben figurar también en la base de datos MARS de la UIT (véase el número **20.16** del RR).

Anexo 2

Identidades marítimas utilizadas para otros dispositivos marítimos con fines especiales

Estas identidades utilizan recursos de numeración MID, pero poseen unos usos especiales que se definen en cada una de las secciones que siguen.

Sección 1

Asignación de identidades para transeceptores portátiles de ondas métricas con llamada selectiva digital y sistema mundial de navegación por satélite

- 1** Un tranceptor portátil de ondas métricas con LLSD y GNSS puede requerir una única identificación que muestre que la capacidad de la batería y la zona de cobertura de dicho dispositivo están restringidas. Esto puede proporcionar información adicional en una situación de emergencia.
- 2** El tranceptor portátil de ondas métricas con LLSD y GNSS debe usarse exclusivamente en el servicio móvil marítimo.
- 3** A un tranceptor portátil de ondas métricas con LLSD y GNSS que funcione en el servicio móvil marítimo debe asignársele un único número de nueve cifras con el formato $8_1M_2I_3D_4X_5X_6X_7X_8X_9$, donde los dígitos 2, 3 y 4 representan las MID y X es cualquier cifra de 0 a 9. MID representa la administración que asigna la identidad al tranceptor portátil.
- $$8_1M_2I_3D_4X_5X_6X_7X_8X_9$$
- 4** Compete a la administración interesada fijar el procedimiento y los criterios para la asignación y el registro de estas identidades.
- 5** Deben observarse unos procedimientos mínimos en el registro de esta identidad:
- a) todas las identidades de esta categoría deben registrarse ante la autoridad nacional interesada, y el CCS o el CCSM deben poder acceder a los datos en todo momento. En sistemas con prioridad de socorro automática, esta información debe transmitirse automáticamente a un CCS;

b) la reutilización de esta identidad debe seguir las orientaciones del Anexo 3 a la presente Recomendación.

6 La administración puede utilizar la quinta cifra para diferenciar entre los usuarios de la identidad marítima. No obstante, este método es optativo y solamente para uso nacional.

Sección 2

Dispositivos que utilizan una identidad numérica de formato libre

Estas identidades, que utilizan el prefijo de 3 cifras (atribuido con arreglo al cuadro de cifras de identificación marítima), se emplean para identificar equipos de radiocomunicaciones marítimas tales como SIA-SART, MOB y RLS-SIA, y equipos similares que precisan identificación.

1 Sistema de identificación automática – transpondedor de búsqueda y salvamento

El SIA-SART debe utilizar una identidad:

$$917203X_4X_5Y_6Y_7Y_8Y_9$$

(donde X_4X_5 = identificador del fabricante, de 01 a 99; $Y_6Y_7Y_8Y_9$ = número de secuencia de 0000 a 9999. Al llegar a 9999, el fabricante debe reiniciar la numeración de la secuencia en 0000.)

2 Hombre al agua

El dispositivo MOB (hombre al agua) que transmite LLSD y/o SIA debe utilizar una identidad:

$$917223X_4X_5Y_6Y_7Y_8Y_9$$

(donde X_4X_5 = identificador del fabricante, de 01 a 99; $Y_6Y_7Y_8Y_9$ = número de secuencia, de 0000 a 9999. Al llegar a 9999, el fabricante debe reiniciar la numeración de la secuencia en 0000.)

3 Radiobaliza de localización de siniestros – sistema de identificación automática

La RLS-SIA debe utilizar una identidad:

$$917243X_4X_5Y_6Y_7Y_8Y_9$$

(donde X_4X_5 = identificador del fabricante, de 01 a 99; $Y_6Y_7Y_8Y_9$ = número de secuencia, de 0000 a 9999. Al llegar a 9999, el fabricante debe reiniciar la numeración de la secuencia en 0000.)

La identidad de usuario de la RLS-SIA no indica la MMSI del barco sino la identidad del sistema de aproximación de la RLS-SIA.

Anexo 3

Asignación, gestión y conservación de identidades marítimas

Sección 1

Identidades del servicio móvil marítimo

Las administraciones han de emplear las siguientes medidas para gestionar el recurso limitado de las MMSI, particularmente para la reutilización de las MMSI que terminen con tres ceros, a fin de evitar el agotamiento de las MID y de las series de MMSI correspondientes:

- a) aplicar procedimientos nacionales eficaces para la asignación y registro de las MMSI;
- b) proporcionar periódicamente a la Oficina de Radiocomunicaciones las actualizaciones de los números asignados de conformidad con el número **20.16** del RR;
- c) garantizar que cuando los barcos cambien la bandera de registro de una administración por la de otra, se reasignen, de la forma precisa, todos los medios de identificación asignados a la estación de barco, incluidas las MMSI y se notifiquen las modificaciones a la Oficina de Radiocomunicaciones tan pronto como sea posible (véase el número **20.16** del RR);
- d) puede estudiarse la reutilización de una asignación MMSI cuando ésta no haya figurado en dos ediciones sucesivas de la Lista V del servicio de publicaciones de la UIT o después de un periodo de dos años, escogiéndose la opción que sea mayor.

Sección 2

Identidades marítimas utilizadas para otros dispositivos marítimos con fines especiales

Al asignar identidades marítimas a transceptores portátiles de ondas métricas con LLSN y GSNN, las administraciones han de emplear todas las medidas a su alcance para gestionar de manera eficaz el recurso limitado de identidad.

- a) El esquema de formato de la Sección 1 del Anexo 2, utilizado para asignar identidades al transceptor de ondas métricas, admite 100 000 transceptores de ondas métricas por MID. Cuando la administración afectada haya asignado identidades a 100 000 transceptores de ondas métricas con LLSN y GNSS, podrá utilizar un indicativo de país adicional (MID), si la UIT ya lo ha asignado, lo que le permitirá asignar 100 000 nuevas identidades.
- b) Cuando una administración determine que necesita la atribución adicional de una MID porque ha agotado más del 80% de su recurso de MID atribuido, debe solicitar oficialmente por escrito al Director de la Oficina de Radiocomunicaciones la atribución de una MID adicional.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.625-3*

EQUIPOS TELEGRÁFICOS DE IMPRESIÓN DIRECTA QUE EMPLEAN LA IDENTIFICACIÓN AUTOMÁTICA EN EL SERVICIO MÓVIL MARÍTIMO**

(Cuestión UIT-R 5/8)

(1986-1990-1992-1995)

Resumen

Esta Recomendación indica en el Anexo 1 las características del equipo telegráfico de impresión directa que emplea un método ARQ de 7 unidades para la comunicación selectiva, un método FEC de 7 unidades para el modo de difusión y una identificación automática, para uso en el equipo reciente a fin de garantizar la compatibilidad con el equipo existente conforme a la Recomendación UIT-R M.476.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) la necesidad de interconectar por medio de circuitos radiotelegráficos las estaciones de barco o las estaciones costeras y las estaciones de barco provistas de aparatos arrítmicos que utilizan el Alfabeto Telegráfico Internacional N.º 2 del UIT-T;
- b) que los equipos telegráficos de impresión directa se utilizan en el servicio móvil marítimo para:
 - servicio télex y/o telegráfico entre una estación de barco y un abonado de la red télex (internacional);
 - servicio telegráfico entre una estación de barco y una estación costera o entre dos estaciones de barco;
 - servicio telegráfico entre una estación de barco y una estación en tierra (por ejemplo, la oficina del armador) a través de una estación costera;
 - servicio telegráfico en la modalidad de difusión desde una estación costera, o una estación de barco, a una o más estaciones de barco;
- c) que, en la modalidad de difusión, no se pueden aprovechar las ventajas del método ARQ («Automatic ReQuest for repetition») puesto que no se utiliza el canal de retorno;
- d) que para la modalidad de difusión, debería utilizarse un método de corrección de errores sin canal de retorno (FEC – «Forward Error Correction»);
- e) que los periodos de sincronización y puesta en fase deberían ser lo más cortos posible;
- f) que la mayoría de las estaciones de barco apenas si permiten el empleo simultáneo del transmisor y del receptor radioeléctricos;
- g) que, actualmente, está en funcionamiento un sistema de telegrafía de impresión directa que utiliza métodos de detección y de corrección de errores de conformidad con la Recomendación UIT-R M.476;
- h) que el uso creciente de equipos telegráficos de impresión directa ha acentuado la importancia de la identificación inequívoca de las dos estaciones, cuando se establece o se restablece un circuito;
- j) que la identificación inequívoca puede lograrse mediante el intercambio de señales de autoidentificación entre los equipos ARQ al nivel de 7 unidades;
- k) que el Apéndice 43 al Reglamento de Radiocomunicaciones (RR), la Recomendación UIT-R M.585 y las Recomendaciones UIT-T E.210 y UIT-T F.120, proporcionan un sistema completo de asignación de identidades en el servicio móvil marítimo;

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI) y del Sector de Normalización de las Telecomunicaciones (UIT-T).

** El nuevo equipo debe conformarse a esta Recomendación, en la que se prevé, en particular, la compatibilidad con el equipo existente construido de conformidad con la Recomendación UIT-R M.476.

Nota de la Secretaría: En la reestructuración del RR llevada a cabo por la CMR-95, fue suprimido el Apéndice 43, al que se hace referencia en esta Recomendación, y su contenido se trasladó a otras partes del Reglamento de Radiocomunicaciones.

- l) que, con objeto de que cada estación de barco tenga asignada una identidad única con fines de socorro y seguridad y otras aplicaciones de telecomunicación, la capacidad de direccionamiento deberá permitir la utilización de identidades en el servicio móvil marítimo que sean conformes con las disposiciones del Apéndice 43 al RR;
- m) que los equipos fabricados de conformidad con la Recomendación UIT-R M.476, no admiten la utilización de las identidades del servicio móvil marítimo mencionadas en el § k);
- n) que es necesario procurar, en el mayor grado posible, la compatibilidad con los equipos fabricados de conformidad con la Recomendación UIT-R M.476; sin embargo la identificación inequívoca de ambas estaciones no puede lograrse cuando se establecen los circuitos con equipos fabricados conforme a la Recomendación UIT-R M.476,

recomienda

- 1 que para los circuitos de telegrafía de impresión directa en el servicio móvil marítimo, se utilice el método ARQ de 7 unidades;
- 2 que para el servicio de telegrafía de impresión directa en la modalidad de difusión, se emplee el método de 7 unidades con corrección de errores sin canal de retorno (FEC), utilizando diversidad en el tiempo;
- 3 que el equipo diseñado de acuerdo con los § 1 y 2 anteriores utilice la identificación automática y tenga las características mencionadas en el Anexo 1 a la presente Recomendación.

ANEXO 1

ÍNDICE

	Página
1 Consideraciones generales (modo A (ARQ) y modo B (FEC)).....	4
2 Cuadros de conversión	4
2.1 Consideraciones generales.....	4
2.2 Señales de información de tráfico.....	4
2.3 Señales de información de servicio	4
2.4 Señales y números de identificación y de verificación de suma.....	6
2.5 Obtención de la señal de verificación de suma.....	6
3 Características, modo A (ARQ).....	7
3.1 Consideraciones generales.....	7
3.2 Disposiciones de las estaciones directora y subordinada.....	7
3.3 La estación transmisora de información (ISS).....	7
3.4 La estación receptora de información (IRS).....	7
3.5 Procedimiento de puesta en fase.....	8
3.6 Identificación automática.....	9
3.7 Flujo de tráfico.....	11
3.8 Procedimiento de reposición de fase	12
3.9 Resumen de los bloques de servicio y de las señales de información de servicio	14
4 Características, modo B (FEC).....	14
4.1 Consideraciones generales.....	14
4.2 Estación transmisora (CBSS y SBSS)	14
4.3 Estación receptora (CBRS y SBRSS).....	15
4.4 Procedimiento de puesta en fase.....	15
4.5 Procedimiento de llamada selectiva (modo B selectivo)	15
4.6 Flujo de tráfico.....	15

Apéndice 1 – Diagramas del LED (modo A).....	27
Apéndice 2 – Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación que llama)	31
Apéndice 3 – Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación que llama)	34
Apéndice 4 – Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación que llama)	37
Apéndice 5 – Procedimiento de reposición de fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación que llama)	38
Apéndice 6 – Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación llamada)	39
Apéndice 7 – Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación llamada)	42
Apéndice 8 – Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación llamada)	45
Apéndice 9 – Procedimiento de reposición de fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación llamada)	46
Apéndice 10 – Flujo de tráfico en el caso de una identidad de llamada de 4 señales y en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación en la posición ISS).....	47
Apéndice 11 – Flujo de tráfico en el caso de una identidad de llamada de 4 señales y en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación en la posición IRS).....	50
Apéndice 12 – Diagramas panorámicos de estado	52
Hoja 1 – Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de identidad de llamada de 7 señales (estación que llama) y flujo de tráfico si la estación está en la posición ISS	52
Hoja 2 – Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación que llama) y flujo de tráfico si la estación está en la posición ISS....	53
Hoja 3 – Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación que llama) y flujo de tráfico si la estación está en la posición ISS....	54
Hoja 4 – Procedimiento de reposición de fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación que llama) y flujo de tráfico si la estación está en la posición ISS....	55
Hoja 5 – Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación llamada) y flujo de tráfico si la estación está en la posición IRS.....	56
Hoja 6 – Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación llamada) y flujo de tráfico si la estación está en la posición IRS.....	57
Hoja 7 – Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación llamada) y flujo de tráfico si la estación está en la posición IRS.....	58
Hoja 8 – Procedimiento de reposición de fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación llamada) y flujo de tráfico si la estación está en la posición IRS.....	59

1 Consideraciones generales (modo A (ARQ) y modo B (FEC))

1.1 Tanto en el modo A (ARQ) como en el modo B (FEC) se trata de un sistema síncrono de un solo canal que utiliza el código detector de errores de relación constante de 7 unidades descrito en los § 2.2 y 2.3.

1.2 En el radioenlace se utiliza MDF a 100 Bd. El reloj del equipo que controla la velocidad de modulación debe tener una exactitud de 30 partes por millón o mejor.

1.3 La clase de emisión es F1B o J2B con un desplazamiento de frecuencia en el radioenlace de 170 Hz. Cuando la modulación por desplazamiento de frecuencia se efectúa aplicando señales de audiofrecuencia a la entrada de un transmisor de BLU, la frecuencia central del espectro de audiofrecuencia ofrecida al transmisor debe ser 1 700 Hz.

1.4 La tolerancia de frecuencia radioeléctrica del transmisor y del receptor se tiene que ajustar a lo dispuesto en la Recomendación UIT-R SM.1137. Es conveniente que el receptor utilice la anchura de banda mínima posible (véase asimismo el Informe UIT-R M.585).

NOTA 1 – La anchura de banda del receptor a 6 dB, debe estar preferentemente comprendida entre 270 Hz y 340 Hz.

1.5 Para permitir la conexión directa con la red télex internacional, las señales a la entrada y a la salida de la línea deberán ser aritméticas, de cinco unidades de acuerdo con el Alfabeto Telegráfico Internacional N.º 2, con una velocidad de modulación de 50 Bd.

1.6 Es probable que los equipos que se diseñen de conformidad con esta Recomendación contengan circuitos digitales de gran velocidad. Deben adoptarse precauciones especiales para evitar interferencias a otros equipos y hacer mínima la susceptibilidad a la interferencia procedente de otros equipos o líneas eléctricas a bordo de los barcos (véase asimismo la Recomendación UIT-R M.218).

1.7 En la explotación en modo A (ARQ), la estación llamada emplea un intervalo de tiempo constante entre el fin de la señal recibida y el comienzo de la señal transmitida (t_E en la Fig. 1). En el caso de largas distancias de propagación, es esencial que este t_E sea lo más breve posible. Sin embargo, en el caso de distancias cortas, tal vez convenga introducir un intervalo de tiempo más largo; por ejemplo, 20 a 40 ms, para acomodar la desensibilización del receptor en la estación que llama. Este intervalo de tiempo puede introducirse en el equipo ARQ o en el equipo de radio de la estación llamada.

2 Cuadros de conversión

2.1 Consideraciones generales

En el sistema se utilizan varios tipos de «señales» tales como:

- señales de información de tráfico,
- señales de información de servicio (señales de control, señales desocupado, repetición de señal),
- señales de identificación,
- señales de verificación de suma.

2.2 Señales de información de tráfico

Se utilizan estas señales durante la comunicación, para cursar la información de mensaje que se traslada desde una estación transmisora de información a una o más estaciones receptoras de información. En el Cuadro 1, figura la lista de señales de información de tráfico que pueden utilizarse.

2.3 Señales de información de servicio

Se utilizan estas señales para controlar los procedimientos aplicados al circuito radioeléctrico y no forman parte de los mensajes transmitidos. Generalmente, las señales de información de servicio no se imprimen ni se representan. En el Cuadro 2 se enumeran las señales de información de servicio que pueden utilizarse.

CUADRO 1

Combinación N.º	Señales de información de tráfico		Alfabeto Telegráfico Internacional N.º 2 Código ⁽¹⁾	Señal de 7 unidades transmitida ⁽²⁾
	Inversión Letras	Inversión Cifras	Posición de bits ⁽³⁾ 1 2 3 4 5	Posición de bits ⁽³⁾ 1 2 3 4 5 6 7
1	A	–	ZZAAA	BBBYYYB
2	B	?	ZAAZZ	YBYYYBB
3	C	.	AZZZA	BYBBBBYY
4	D	⊠ ⁽⁴⁾	ZAAZA	BBYBYBY
5	E	3	ZAAAA	YBBYBYB
6	F	(⁽⁵⁾)	ZAZZA	BBYBBYY
7	G	(⁽⁵⁾)	AZAZZ	BYBYBBY
8	H	(⁽⁵⁾)	AAZAZ	BYYYBBB
9	I	8	AZAAA	BYBBYYB
10	J	⏏ (Señal acústica)	ZZAZA	BBBYBYY
11	K		ZZZZA	YBBBBYY
12	L	(AZAAZ	BYBYYYB
13	M)	AAZZZ	BYYYBBY
14	N	.	AAZZA	BYYYBBY
15	O	.	AAAZZ	BYYYBBB
16	P	9	AZZAZ	BYBBYYB
17	Q	0	ZZZAZ	YBBBBYB
18	R	1	AZAZA	BYBYBYB
19	S	4	ZAZAA	BBYBYYY
20	T	,	AAAAZ	YYBYBBB
21	U	5	ZZZAA	YBBBBYB
22	V	7	AZZZZ	YYBBBBY
23	W	=	ZZAAZ	BBBYBYB
24	X	2	ZAZZZ	YBYBBBY
25	Y	/	ZAZAZ	BBYBYBY
26	Z	6	ZAAAA	BBYYYYB
		+		
27	←	(Retrosoco del carro)	AAAZA	YYYBBBB
28	≡	(Cambio de línea)	AZAAA	YBYYYBB
29	↓	(Inversión letras)	ZZZZZ	YBYBBYB
30	↑	(Inversión cifras)	ZZAAZ	YBBYBBY
31	△	(Espacio)	AAZAA	YYBBBYB
32	□	Sin información	AAAAA	YBYBYBB

- (1) «A» representa polaridad de arranque, «Z» representa polaridad de parada (véase asimismo la Recomendación UIT-R M.490).
- (2) «B» representa la frecuencia de emisión más elevada e «Y» la frecuencia de emisión más baja (véase asimismo la Recomendación UIT-R M.490).
- (3) El bit en posición de bit 1 es transmitido en primer lugar; B = 0, Y = 1.
- (4) Este nuevo símbolo ha sido adoptado por el UIT-T, aunque puede también utilizarse el símbolo ⊠ para el mismo fin (Recomendación UIT-T F.1, § C9).
- (5) Sin asignar actualmente (véase el § C8 de la Recomendación UIT-T F.1). La recepción de estas señales no debe, sin embargo, iniciar una solicitud de repetición.

CUADRO 2

Modo A (ARQ)	Señal de transmisión	Modo B (FEC)
Señal de control 1 (CS1)	BYBYYYB	
Señal de control 2 (CS2)	YBYBYBB	
Señal de control 3 (CS3)	BYBYBYB	
Señal de control 4 (CS4)	BYBYBBY	
Señal de control 5 (CS5)	BYBYYYB	
Señal desocupada β	BBYYBBY	Señal desocupada β
Señal desocupada α	BBBBYYY	Señal de puesta en fase 1, señal desocupada α
Repetición de la señal (RQ)	YBBYYBB	Señal de puesta en fase 2

2.4 Señales y números de identificación y de verificación de suma

Las señales y números de identificación y verificación de suma se utilizan en el procedimiento de identificación automática a fin de facilitar medios mediante los cuales durante el establecimiento o restablecimiento de un circuito radioeléctrico se identifican clara e inequívocamente entre sí las estaciones correspondientes. En el Cuadro 3a se muestra la relación entre las señales de identificación transmitidas y sus números equivalentes; el Cuadro 3b indica la conversión entre los números de verificación de suma y las señales de verificación de suma transmitidas.

CUADRO 3a

Señal de identificación (IS)	Número equivalente (N)
A	19
B	11
C	6
D	18
E	13
F	8
I	15
K	3
M	4
O	14
P	5
Q	2
R	16
S	9
T	10
U	12
V	0
X	1
Y	7
Z	17

CUADRO 3b

Número de verificación de suma (CN)	Señal de verificación de suma (CK)
0	V
1	X
2	Q
3	K
4	M
5	P
6	C
7	Y
8	F
9	S
10	T
11	B
12	U
13	E
14	O
15	I
16	R
17	Z
18	D
19	A

2.5 Obtención de la señal de verificación de suma

Las señales de identificación IS1, IS2, IS3, IS4, IS5, IS6 e IS7 se convierten en sus números equivalentes N1, N2, N3, N4, N5, N6, N7, respectivamente, de acuerdo con el Cuadro 3a. Se suman los tres números N1, N2 y N3, convirtiéndose la suma en el número de verificación de suma CN1, con suma módulo 20. Se repite el proceso para los números N3, N4 y N5 lo que da el número de verificación de suma CN2 y para los números N5, N6, N7 lo que da el número de verificación de suma CN3 como sigue:

$$N1 \oplus N2 \oplus N3 = CN1$$

$$N3 \oplus N4 \oplus N5 = CN2$$

$$N5 \oplus N6 \oplus N7 = CN3$$

donde \oplus indica la suma módulo 20.

La última conversión transforma los números CN1, CN2 y CN3 en la «señal de verificación de suma 1», la «señal de verificación de suma 2» y la «señal de verificación de suma 3», respectivamente, de acuerdo con el Cuadro 3b.

Ejemplo:

Las siete señales de identificación de estación 364775427 son P E A R D B Y (véase la Recomendación UIT-R M.491).

La verificación de suma se obtiene así:

P E A R D B Y \rightarrow 5 13 19 16 18 11 7

$$5 \oplus 13 \oplus 19 = 17 (37-20)$$

$$19 \oplus 16 \oplus 18 = 13 (53-20-20)$$

$$18 \oplus 11 \oplus 7 = 16 (36-20)$$

17 13 16 \rightarrow Z E R

donde \oplus indica la suma módulo 20.

Resultado:

CK1 se convierte en «Z» (combinación N.º 26, véase el Cuadro 1)

CK2 se convierte en «E» (combinación N.º 5, véase el Cuadro 1)

CK3 se convierte en «R» (combinación N.º 18, véase el Cuadro 1)

3 Características, modo A (ARQ)

3.1 Consideraciones generales

El sistema funciona en modo síncrono transmitiendo bloques de tres señales desde una estación transmisora de información (ISS – «Information Sending Station») hacia una estación receptora de información (IRS – «Information Receiving Station»). Tras la recepción de cada bloque, se transmite una señal de control de la IRS a la ISS indicando la recepción correcta o solicitando la retransmisión del bloque. Estas estaciones pueden intercambiar sus funciones.

3.2 Disposiciones de las estaciones directora y subordinada

3.2.1 La estación que inicia el establecimiento del circuito radioeléctrico (estación que llama) se convierte en estación «directora» y la estación llamada en estación «subordinada». Esta situación subsiste mientras se mantiene el circuito establecido, independientemente de cual sea en un determinado momento la estación transmisora de información (ISS) o la estación receptora de información (IRS).

3.2.2 El reloj de la estación directora controla la temporización de todo el circuito (véase el diagrama de temporización del circuito, Fig. 1). Este reloj deberá tener una exactitud de 30 partes por millón o mejor.

3.2.3 El ciclo básico de temporización es de 450 ms y se compone, para cada estación, de un periodo de transmisión seguido de una pausa de transmisión durante la cual se efectúa la recepción.

3.2.4 La temporización de transmisión de la estación directora está controlada por el reloj de la estación directora.

3.2.5 El reloj que controla la temporización de la estación subordinada está enganchado en fase con la señal recibida de la estación directora, es decir, el intervalo de tiempo entre el final de la señal recibida y el comienzo de la señal transmitida (t_E en la Fig. 1), es constante (véase también el § 1.7).

3.2.6 La temporización del receptor de la estación directora está enganchada en fase con la señal recibida de la estación subordinada.

3.3 La estación transmisora de información (ISS)

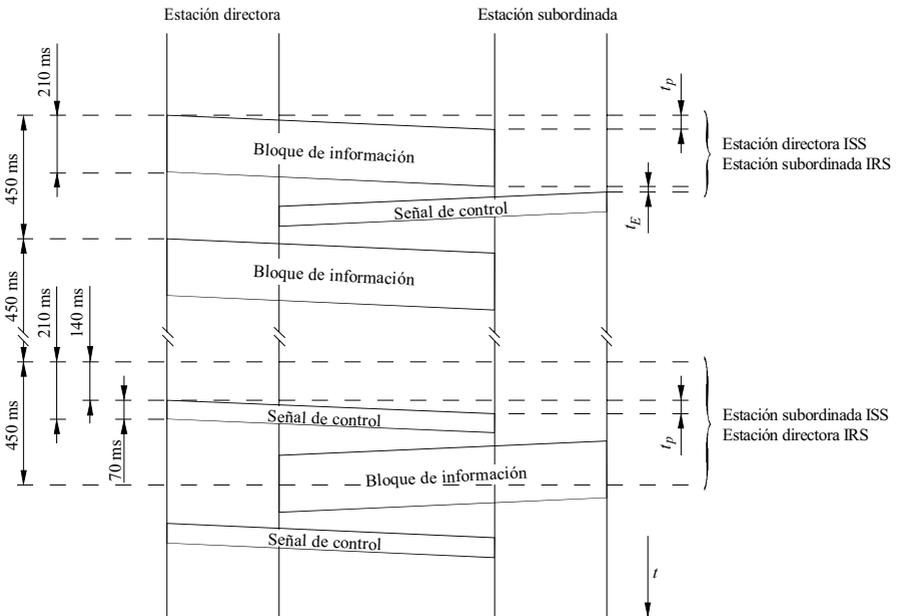
3.3.1 La ISS agrupa la información que ha de transmitirse en forma de bloques de tres señales (3×7 elementos de señal).

3.3.2 La ISS transmite un bloque en 210 ms (3×70 ms) después de lo cual se produce una pausa de transmisión de 240 ms.

3.4 La estación receptora de información (IRS)

3.4.1 Tras la recepción de cada bloque, la IRS transmite una señal de 70 ms de duración (7 elementos de señal), después de lo cual se produce una pausa de transmisión de 380 ms.

FIGURA 1
Diagrama básico de temporización



t_p : tiempo de propagación (en un solo sentido)
 t_E : retardo del equipo (véase también el § 1.7)

D01

3.5 Procedimiento de puesta en fase

3.5.1 Mientras no se establece el circuito, las dos estaciones están en la condición de «espera». En esta condición no se asigna ninguna posición directora, subordinada, ISS ni IRS a ninguna estación.

3.5.2 La «señal de llamada» contiene cuatro o siete señales de identificación, según corresponda. En el Cuadro 3a se enuncian las señales de identificación. La composición de estas «señales de llamada» debe ajustarse a la Recomendación UIT-R M.491.

3.5.2.1 El equipo debe ser capaz de funcionar con los dos procedimientos de identificación de cuatro señales y siete señales y emplear automáticamente el procedimiento apropiado para cada uno de ellos, según lo indica la composición de la «señal de llamada» recibida de una estación que llama o el número de cifras (4, 5 ó 9) facilitado al equipo de la estación que llama para identificar la estación que ha de llamarse.

3.5.3 La «señal de llamada» (Nota 1) contiene:

- en el «bloque de llamada 1»: en los lugares de los caracteres primero, segundo y tercero, respectivamente: la primera señal de identificación, la señal de información de servicio «repetición de señal» y la segunda señal de identificación de la estación llamada;
- en el «bloque de llamada 2»: en los lugares de los caracteres primero, segundo y tercero, respectivamente:
 - en el caso de una identidad de llamada de 4 señales: la tercera y cuarta señales de identificación de la estación llamada y la «repetición de señal»; o
 - en el caso de una identidad de llamada de 7 señales: la «repetición de señal» y las señales de identificación tercera y cuarta de la estación llamada;

- en el caso de una identidad de llamada de 7 señales en el «bloque de llamada 3»: las 3 últimas señales de identificación de la estación llamada.

NOTA 1 – A una estación que utilice una señal de llamada de dos bloques se le asignará un número de acuerdo con los números 2088, 2134 y 2143 a 2146 del RR.

Una estación capaz de utilizar una señal de llamada de tres bloques, empleará las cifras de identificación marítima necesarias de conformidad con el Apéndice 43 del RR cuando se comunique con estaciones que sean también capaces de utilizar una señal de llamada de tres bloques.

3.5.4 La estación requerida para establecer un circuito se transforma en estación directora y envía la «señal de llamada» hasta que reciba una señal de control apropiada; sin embargo si el circuito no se ha establecido dentro de un periodo de 128 ciclos (128×450 ms), la estación pasa a la condición «de espera» y permanece en espera durante un tiempo mínimo de 128 ciclos antes de enviar nuevamente la misma «señal de llamada».

3.5.5 La estación llamada se transforma en estación subordinada y pasa de la condición «espera» a la posición IRS:

- en el caso de una identidad de llamada de 4 señales, tras la recepción consecutiva del «bloque de llamada 1» y del «bloque de llamada 2». Seguidamente, envía la «señal de control 1» hasta que se reciba el primer bloque de información;
- en el caso de una identidad de llamada de 7 señales tras la recepción sucesiva de los tres bloques de llamada. Seguidamente, envía la «señal de control 4» hasta que se reciba el «bloque de identificación 1».

3.5.6 Al recibir dos señales idénticas consecutivas «señal de control 1» o «señal de control 2» la estación que llama pasará a la condición ISS y procederá directamente al envío de la información de tráfico (§ 3.7), sin identificación automática.

NOTA 1 – Los equipos fabricados de conformidad con la Recomendación UIT-R M.476 envían la «señal de control 1» o la «señal de control 2», al recibir la «señal de llamada» apropiada.

3.5.7 Al recibir la «señal de control 3», durante el procedimiento de puesta en fase, la estación que llama pasa inmediatamente a la condición de «espera» y aguarda 128 ciclos antes de enviar nuevamente la misma «señal de llamada».

NOTA 1 – Los equipos fabricados de conformidad con la Recomendación UIT-R M.476, pueden enviar la «señal de control 3» al recibir la «señal de llamada» apropiada, si la estación llamada está efectuando la reposición de fase y se encontraba en la posición ISS en el momento de la interrupción.

3.5.8 Al recibir la «señal de control 5», durante el procedimiento de puesta en fase, la estación que llama inicia el procedimiento de «fin de la comunicación» de conformidad con el § 3.7.14 y espera, al menos durante 128 ciclos, antes de enviar nuevamente la misma «señal de llamada». Durante este tiempo de espera, la estación se encuentra en la condición «espera».

3.6 Identificación automática

Aplicable únicamente en el caso de una identidad de llamada de 7 señales.

3.6.1 Al recibir la «señal de control 4», la estación que llama pasa a la condición ISS e inicia el procedimiento de identificación. Durante el ciclo de identificación se intercambia información sobre las identidades de ambas estaciones, la ISS transmite sus bloques de identificación y la IRS devuelve las señales de verificación de suma obtenidas a partir de su identidad y de acuerdo con el § 2.5. Al recibir cada una de las señales de verificación de suma, la estación que llama la compara con la señal de verificación de suma correspondiente obtenida localmente de las señales de identificación transmitidas en los bloques de llamada. Si son idénticas, la estación que llama continúa con el siguiente procedimiento; en otro caso se sigue el procedimiento del § 3.6.12.

3.6.2 La ISS envía el «bloque de identificación 1» que contiene su propia primera señal de identificación, la «señal desocupada ω » y su segunda señal de identificación en los lugares del primero, segundo y tercer caracteres, respectivamente.

3.6.3 Al recibir el «bloque de identificación 1», la estación llamada envía la «señal de verificación de suma 1» obtenida a partir de su identidad.

3.6.4 Al recibir la «señal de verificación de suma 1» la estación que llama envía el «bloque de identificación 2» que contiene en los lugares del primero, segundo y tercer caracteres, respectivamente, la «señal desocupada ω », su señal de identificación tercera y su señal de identificación cuarta.

3.6.5 Al recibir el «bloque de identificación 2», la estación que llama envía la «señal de verificación de suma 2» obtenida a partir de su identidad.

3.6.6 Al recibir la «señal de verificación de suma 2», la estación que llama envía el «bloque de identificación 3» que contiene sus señales de identificación quinta, sexta y séptima en los lugares del primero, segundo y tercer caracteres, respectivamente.

3.6.7 Al recibir el «bloque de identificación 3», la estación llamada envía la «señal de verificación de suma 3» obtenida a partir de su identidad.

3.6.8 Al recibir la última «señal de verificación de suma», la estación que llama envía el «bloque de fin de identificación» que contiene tres señales «repetición de señal».

3.6.9 Al recibir el «bloque de fin de identificación» la estación llamada enviará:

- la «señal de control 1», iniciando así el flujo de tráfico de acuerdo con el § 3.7; o
- la «señal de control 3», si se requiere que la estación llamada inicie el flujo de tráfico en la posición ISS (de acuerdo con el § 3.7.11).

3.6.10 Al recibir la «señal de control 1», la estación que llama finaliza el ciclo de identificación e inicia el flujo de tráfico transmitiendo el «bloque de información 1» de acuerdo con el § 3.7.

3.6.11 Al recibir la «señal de control 3» la estación que llama finaliza el ciclo de identificación e inicia el flujo de tráfico mediante el procedimiento de cambio de posición, de acuerdo con el § 3.7.11.

3.6.12 En el caso en que cualquier señal de verificación de suma recibida no sea idéntica a la señal de verificación de suma obtenida localmente, la estación que llama retransmite el bloque de identificación anterior. Al recibir este bloque de identificación la estación llamada envía una vez más la señal de verificación de suma adecuada.

Al recibir esta señal de verificación de suma, la estación que llama la compara nuevamente. Si todavía no es idéntica y la señal de verificación de suma recibida es la misma que la anterior, la estación que llama inicia el procedimiento de «fin de la comunicación» de conformidad con el § 3.7.14; en cualquier otro caso la estación que llama transmite de nuevo el bloque de identificación anterior. Todo bloque de identificación no debe retransmitirse más de cuatro veces, en caso de la recepción de señales de verificación de suma erróneas. Pasado este periodo si no se recibe todavía la señal de verificación de suma requerida la estación que llama pasa a la condición «espera».

3.6.13 Si debido a una recepción mutilada, la estación que llama no recibe:

- la «señal de control 4», continúa transmitiendo la «señal de llamada»;
- la «señal de verificación de suma 1», retransmite el «bloque de identificación 1»;
- la «señal de verificación de suma 2», retransmite el «bloque de identificación 2»;
- la «señal de verificación de suma 3», retransmite el «bloque de identificación 3»;
- la «señal de control 1» o la «señal de control 3», retransmite el «bloque de fin de identificación»,

teniendo en cuenta el límite mencionado en el § 3.6.18.

3.6.14 Si, debido a una recepción mutilada, la estación llamada no recibe un bloque durante el ciclo de identificación, transmite una «repetición de señal» teniendo en cuenta el límite de tiempo mencionado en el § 3.6.18.

3.6.15 Si, durante el ciclo de identificación, la estación que llama recibe una «repetición de señal», retransmite el bloque anterior.

3.6.16 Si, debido a la retransmisión de un bloque de identificación por la estación que llama, las señales de identificación recibidas por la estación llamada no son idénticas, la estación llamada envía «repetición de señal» hasta que se reciban dos bloques de identificación consecutivos, idénticos, tras lo cual se transmite la señal de verificación de suma correspondiente, teniendo en cuenta el límite de tiempo mencionado en el § 3.6.18.

3.6.17 Si, durante el ciclo de identificación, la estación llamada recibe el «bloque de fin de la comunicación» (conteniendo tres «señales desocupado Ø»), envía una «señal de control 1» y pasa a la condición de «espera».

3.6.18 Cuando la recepción de señales durante el ciclo de identificación está continuamente mutilada, ambas estaciones pasan a la condición «espera» después de 32 ciclos de repetición continua.

3.6.19 Cada estación deberá mantener la identidad de la otra mientras dure la conexión (véase el § 3.7.1) y esta información deberá ser accesible localmente, por ejemplo, mediante una unidad de presentación visual o en un circuito de salida separado para uso externo. Sin embargo, esta información de identidad no deberá aparecer en los terminales de la línea de salida a la red.

3.7 Flujo de tráfico

3.7.1 En todo momento, después de que se inicia el flujo de tráfico y hasta que la estación pase a la condición «espera», la estación deberá mantener la siguiente información:

- si está en la condición directora o subordinada;
- la identidad de la otra estación (cuando corresponda);
- si está en la condición ISS o IRS;
- si el flujo de tráfico se está produciendo en la condición inversión cifras o en la condición inversión letras.

3.7.2 La ISS transmite la información de tráfico en bloques. Cada bloque consta de tres señales. De ser necesario, se utilizan las «señales desocupado β » para completar o rellenar bloques de información cuando no haya información disponible de tráfico.

3.7.3 La ISS retiene en memoria el bloque de información transmitido hasta que reciba la señal de control apropiada que confirme la recepción correcta por parte de la IRS.

3.7.4 Para uso interno, la IRS numera los bloques de información recibida alternativamente «bloque de información 1» y «bloque de información 2», según la primera señal de control transmitida. La numeración se interrumpe cuando se recibe:

- un bloque de información en el cual una o más señales están mutiladas; o
- un bloque de información que contiene al menos una «repetición de señal».

3.7.5 La IRS envía la «señal de control 1» al recibir:

- un «bloque de información 2» íntegro; o
- un «bloque de información 1» mutilado; o
- un «bloque de información 1» con una «repetición de señal» como mínimo.

3.7.6 La IRS envía la «señal de control 2» al recibir:

- un «bloque de información 1» íntegro; o
- un «bloque de información 2» mutilado; o
- un «bloque de información 2» con una «repetición de señal» como mínimo.

3.7.7 Para uso interno, la ISS numera alternativamente los bloques de información sucesivos «bloque de información 1» y «bloque de información 2». El primer bloque debe numerarse como «bloque de información 1» o «bloque de información 2» según que la señal de control recibida sea una «señal de control 1» o una «señal de control 2». La numeración de los bloques se interrumpe cuando se recibe:

- una petición de repetición; o
- una señal de control mutilada; o
- una «señal de control 3».

3.7.8 Al recibir la «señal de control 1», la ISS envía el «bloque de información 1».

3.7.9 Al recibir la «señal de control 2», la ISS envía el «bloque de información 2».

3.7.10 Al recibir la señal de control mutilada, la ISS envía un bloque que contiene tres «señales de repetición».

3.7.11 Procedimiento de cambio de posición

3.7.11.1 Si se desea que la ISS inicie un cambio en el sentido del flujo de tráfico, la estación envía la secuencia de señales («T» (combinación N.º 30) «+» (combinación N.º 26) «?») (combinación N.º 2) seguida, de ser necesario, de una o más «señales desocupado β » para completar el bloque de información.

3.7.11.2 Al recibir la secuencia de señales («+» «?») (combinación N.º 26 y combinación N.º 2) con el flujo de tráfico en la condición inversión cifras, la IRS envía la «señal de control 3» hasta que se reciba un bloque de información que contenga las señales «señal desocupado β », «señal desocupado α », «señal desocupado β ».

NOTA 1 – La presencia de las «señales desocupado β » entre las señales «+» y «?» no deberá inhibir la respuesta de la IRS.

3.7.11.3 Si se desea que la IRS efectúe un cambio en el sentido del flujo de tráfico, envía la «señal de control 3».

3.7.11.4 Al recibir la «señal de control 3», la ISS envía un bloque de información que contiene la «señal desocupado β», la «señal desocupado α» y la «señal desocupado β» en los lugares del primero, segundo y tercer caracteres, respectivamente.

3.7.11.5 Al recibir el bloque de información que contenga las tres señales de información de servicio «señal desocupado β», «señal desocupado α» y «señal desocupado β», la IRS cambia a la posición ISS y transmite:

- un bloque de información que contiene tres «repeticiones de señal», si se trata de la estación subordinada, o
- una «repetición de señal», si se trata de la estación directora,

hasta que se reciba, bien la «señal de control 1» o la «señal de control 2», teniendo en cuenta el límite de tiempo mencionado en el § 3.7.12.1.

3.7.11.6 La ISS pasa a la posición IRS tras recibir:

- un bloque de información que contenga tres «repeticiones de señal», si se trata de la estación directora, o
- una «repetición de señal», si se trata de la estación subordinada,

y envía bien la «señal de control 1» o la «señal de control 2», según que la señal de control precedente sea la «señal de control 2» o la «señal de control 1» respectivamente, tras lo cual el flujo de tráfico se inicia en la dirección adecuada.

3.7.12 Procedimiento de temporización

3.7.12.1 Cuando la recepción de bloques de información o de señales de control está continuamente mutilada ambas estaciones pasan a la posición «reposición de fase», después de 32 ciclos de repetición continua de acuerdo con el § 3.8.

3.7.13 Procedimiento de distintivo

3.7.13.1 Si se requiere que la ISS solicite la identificación del terminal, la estación envía la señales «↑» (combinación N.º 30) y «☒» (combinación N.º 4) seguidas, de ser necesario, por una o más «señales desocupado β» para completar el bloque de información.

3.7.13.2 Al recibir un bloque de información que contenga la señal de información de tráfico «☒» (combinación N.º 4), cuando el flujo de tráfico está en la condición de inversión cifras, la IRS:

- cambia el sentido del flujo de tráfico de acuerdo con el § 3.7.11;
- transmite las señales de información de tráfico obtenidas del generador de distintivos del teleimpresor;
- transmite dos bloques de información de tres «señales desocupado β» una vez finalizado el distintivo o en ausencia de distintivo;
- cambia el sentido del flujo de tráfico de acuerdo con el § 3.7.11 y pasa a la condición IRS.

3.7.14 Procedimiento de fin de la comunicación

3.7.14.1 Si se requiere que la ISS deje de utilizar el circuito establecido envía un «bloque de fin de la comunicación» que contiene tres «señales desocupado α» hasta que se reciba la «señal de control 1» o la «señal de control 2» apropiadas; sin embargo, el número de transmisiones de este «bloque de fin de la comunicación» está limitado a 4, tras lo cual la ISS vuelve a la condición de «espera».

3.7.14.2 Al recibir el «bloque de fin de comunicación», la IRS transmite la señal de control apropiada indicando la recepción correcta de este bloque, y vuelve a la condición «espera».

3.7.14.3 Al recibir una señal de control que confirma la recepción íntegra del «bloque de fin de comunicación» la ISS vuelve a la condición «espera».

3.7.14.4 Si se requiere que la IRS deje de utilizar el circuito establecido debe primeramente cambiar a la posición ISS, de acuerdo con el § 3.7.11 antes de que pueda dejarse de utilizar el circuito.

3.8 Procedimiento de reposición de fase

3.8.1 Si, durante el flujo de tráfico, la recepción de bloques de información o de señales de control está continuamente mutilada, ambas estaciones pasan a la condición de «reposición de fase» después de 32 ciclos de repetición continua. La reposición de fase es el restablecimiento automático del circuito anterior que se produce inmediatamente después de la interrupción de dicho circuito como consecuencia de la repetición continua (véase el § 3.7.12).

NOTA 1 – Algunas estaciones costeras no proporcionan la reposición de fase, en consecuencia deberá ser posible desactivar el procedimiento de reposición de fase.

3.8.2 Tras pasar a la condición «reposición de fase», la estación directora iniciará inmediatamente el procedimiento de reposición de fase. Este procedimiento es el mismo que el procedimiento de puesta en fase. Sin embargo, en el caso de una identidad de llamada de 7 señales, en vez de la «señal de control 4» la estación subordinada transmitirá la «señal de control 5» tras recibir la «señal de llamada» apropiada transmitida por la estación directora que efectúa la reposición de fase.

3.8.3 Cuando la estación directora recibe la «señal de control 5», verifica la identificación automática según el procedimiento descrito en el § 3.6. Sin embargo, al recibir un «bloque de fin de identificación» que contiene tres señales de «repetición de señal»:

3.8.3.1 Si, en el momento de la interrupción, la estación subordinada estaba en la condición IRS, enviará:

- la «señal de control 1» si el último bloque recibido correctamente antes de que se produjera la interrupción era un «bloque de información 2»; o
- la «señal de control 2» si el último bloque recibido correctamente antes de que se produjera la interrupción era el «bloque de información 1»;

3.8.3.2 Si, en el momento de la interrupción, la estación subordinada estaba en la condición ISS, enviará la «señal de control 3» para iniciar el cambio de posición a la condición IRS. Cuando está completado el cambio, esto es, después de la recepción correcta del bloque que contiene tres señales de «repetición de señal» por la estación directora, la estación directora enviará:

- la «señal de control 1» si el último bloque recibido correctamente antes de que se produjera la interrupción era un «bloque de información 2»; o
- la «señal de control 2» si el último bloque recibido correctamente antes de que se produjera la interrupción era el «bloque de información 1»;

3.8.4 Al recibir la «señal de control 4», durante el procedimiento de reposición de fase, la estación directora envía un «bloque de fin de comunicación» que contiene tres «señales desocupado \emptyset » tras lo cual continúa con la tentativa de reposición de fase.

3.8.5 Al recibir cada bloque de información, la estación subordinada compara las señales de identificación recibidas con la identidad almacenada previamente de la estación directora y:

- si las señales son idénticas, la estación subordinada prosigue el procedimiento, transmitiendo la señal de verificación de suma adecuada;
- si las señales no son idénticas, la estación subordinada inicia un procedimiento de «fin de la comunicación» de acuerdo con el § 3.7.14 y permanece en la condición de «reposición de fase».

3.8.6 Al recibir un bloque que contenga tres «señales desocupado \emptyset », la estación subordinada envía una «señal de control 1» y permanece en la condición «reposición de fase».

3.8.7 En el caso de una identidad de llamada de 4 señales, la estación directora en la condición de reposición de fase:

- al recibir dos señales consecutiva «señal de control 1» o «señal de control 2», reanuda directamente la transmisión de la información de tráfico si la estación subordinada estaba en la posición IRS o inicia el procedimiento de cambio de posición de acuerdo con el § 3.7.11.1, si la estación subordinada estaba en la condición ISS;
- al recibir dos señales «señal de control 3» consecutivas, emprende directamente el procedimiento de cambio de posición de acuerdo con el § 3.7.11.4, si la estación subordinada estaba en la condición ISS.

3.8.8 En el caso de una identidad de llamada de 4 señales, la estación subordinada al recibir la «señal de llamada» apropiada, transmite:

- si, en el momento de interrupción, la estación subordinada estaba en la condición IRS:
 - «la señal de control 1» si había recibido correctamente el «bloque de información 2», antes de que se produjera la interrupción; o
 - «la señal de control 2» si había recibido correctamente el «bloque de información 1», antes de que se produjera la interrupción;
- si, en el momento de la interrupción, la estación subordinada estaba en la condición ISS, la «señal de control 3» para iniciar el cambio de posición a la condición ISS.

3.8.9 De no completarse la reposición de fase en el intervalo de temporización de 32 ciclos, ambas estaciones vuelven a la condición «espera» y no se realizan nuevas tentativas de reposición de fase.

3.9 Resumen de los bloques de servicio y de las señales de información de servicio

3.9.1 Bloques de servicio

$X_1 - RQ - X_2$: «Bloque de llamada 1», que contiene la primera y segunda señales de identificación.

$X_3 - X_4 - RQ$: «Bloque de llamada 2», para una identidad de llamada de 4 señales, que contiene las señales de identificación tercera y cuarta.

$RQ - X_3 - X_4$: «Bloque de llamada 2», para una identidad de llamada de 7 señales, que contiene la tercera y cuarta señales de identificación.

$X_5 - X_6 - X_7$: «Bloque de llamada 3», para una identidad de llamada de 7 señales, que contiene la quinta, sexta y séptima señales de identificación.

$Y_1 - \alpha - Y_2$: «Bloque de identificación 1», que contiene las señales 1 y 2 de autoidentificación y la solicitud de la primera señal de verificación de suma.

$\alpha - Y_3 - Y_4$: «Bloque de identificación 2», que contiene las señales 3 y 4 de autoidentificación y la solicitud de la segunda señal de verificación de suma.

$Y_5 - Y_6 - Y_7$: «Bloque de identificación 3», que contiene las señales de autoidentificación 5, 6 y 7 y la solicitud de la tercera señal de verificación de suma.

$RQ - RQ - RQ$: Si se produce en el procedimiento de identificación automática, indica el final de dicho procedimiento y solicita la señal de control apropiada.

Durante el flujo de tráfico, indica la solicitud de repetición de la última señal de control o en el procedimiento de cambio de posición la respuesta $\beta - \alpha - \beta$.

$\beta - \alpha - \beta$: Bloque para cambiar el sentido del flujo de tráfico.

$\alpha - \alpha - \alpha$: Bloque para iniciar el procedimiento de fin de la comunicación.

3.9.2 Señales de información de servicio

CS1 : Solicitud del «bloque de información 1» o de que la «señal de llamada» se ha recibido correctamente durante la puesta en fase o la reposición de fase (solamente en el caso de una identidad de llamada de 4 señales).

CS2 : Solicitud del «bloque de información 2».

CS3 : La IRS solicita el cambio de sentido del flujo de tráfico.

CS4 : La «señal de llamada» se ha recibido correctamente durante la puesta en fase.

CS5 : La «señal de llamada» se ha recibido correctamente durante la reposición de la fase.

RQ : Solicitud de retransmisión de la última identificación o bloque de información o, en el procedimiento de cambio de posición, respuesta a $\beta - \alpha - \beta$.

4 Características, modo B (FEC)

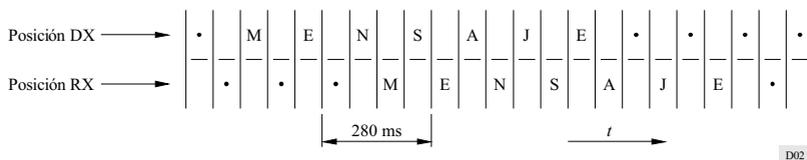
4.1 Consideraciones generales

Este sistema funciona en el modo sincrónico transmitiendo un tren ininterrumpido de señales desde una estación transmisora en el modo B colectivo (CBSS – «Collective B-mode Sending Station») hacia varias estaciones receptoras en el modo B colectivo (CBRS) o desde una estación transmisora en el modo B selectivo (SBSS) hacia una o más estaciones seleccionadas que reciben en el modo B selectivo (SBRS – «Selective B-mode Receiving Station»).

4.2 Estación transmisora (CBSS y SBSS)

La estación transmisora tanto en el modo B colectivo como en el selectivo transmite dos veces cada señal: la primera transmisión (DX) de una señal específica va seguida de la transmisión de otras cuatro señales, después de lo cual tiene lugar la retransmisión (RX) de la primera señal, lo que permite la recepción por diversidad en el tiempo con un intervalo de 280 ms (4×70 ms) (véase la Fig. 2).

FIGURA 2
Transmisión por diversidad en el tiempo



4.3 Estación receptora (CBRS y SBRS)

Las estaciones receptoras tanto en el modo B colectivo como en el selectivo, verifican los dos caracteres (DX y RX) y utilizan el que no esté mutilado. Cuando ambas señales aparecen íntegras pero son distintas, deben considerarse las dos como mutiladas.

4.4 Procedimiento de puesta en fase

4.4.1 Cuando no está establecido ningún circuito ambas estaciones se encuentran en la condición «espera» y no se les asigna ninguna posición de transmisión o recepción.

4.4.2 La estación requerida para transmitir información se convierte en estación transmisora y transmite, alternativamente, la «señal de puesta en fase 2» y la «señal de puesta en fase 1» transmitiéndose la «señal de puesta en fase 2» en la posición DX y la «señal de puesta en fase 1» en la posición RX. Deberán transmitirse por lo menos, 16 parejas de estas señales.

4.4.3 Al recibir la secuencia «señal de puesta en fase 1» – «señal de puesta en fase 2» o la secuencia «señal de puesta en fase 2» – «señal de puesta en fase 1», en las cuales la «señal de puesta en fase 2» determina la posición DX y la «señal de puesta en fase 1» determina la posición RX, y al menos, dos señales de puesta en fase adicionales en la posición apropiada, la estación pasa a la posición CBRS y se presenta una polaridad continua de parada en el terminal de salida de la línea, hasta que se reciba la señal de información de tráfico «←» (combinación 27) o la señal de información de tráfico «⇒» (combinación 28).

4.5 Procedimiento de llamada selectiva (modo B selectivo)

4.5.1 Después de la transmisión del número necesario de señales de puesta en fase, el SBSS envía la «señal de llamada» que consta de seis transmisiones de una secuencia, cada una de las cuales contiene las señales de identificación de la estación que ha de seleccionarse seguida por la «señal desocupado β». La transmisión se efectúa por diversidad en el tiempo de acuerdo con el § 4.2.

4.5.2 La SBSS envía la «señal de llamada» y señales de información adicionales según la relación 3B/4Y, es decir, la inversa con respecto a las señales de información de los Cuadros 1 y 2 y a las señales de identificación del Cuadro 3a.

4.5.3 La «señal de llamada» contiene cuatro o siete señales de identificación según corresponda. En el Cuadro 3a, se enumeran las señales de identificación. La composición de estas «señales de llamada» debe ajustarse a la Recomendación UIT-R M.491.

4.5.4 A continuación de la recepción íntegra de una secuencia completa de señal que representa las señales de identificación invertidas, la CBRS pasa a la posición SBRS y continúa presentando polaridad de parada al terminal de salida de la línea hasta que se recibe bien la señal de información de tráfico «←» (combinación 27) o la señal de información de tráfico «⇒» (combinación 28).

4.5.5 La estación que se encuentra en la posición SBRS, acepta las señales de información subsiguientes recibidas con la relación 3B/4Y y las restantes estaciones vuelven a la condición «espera».

4.6 Flujo de tráfico

4.6.1 Inmediatamente antes de la transmisión de la primera señal de tráfico la estación transmisora envía las señales de información «←» (combinación 27) y «⇒» (combinación 28) e inicia la transmisión del tráfico.

4.6.2 Durante las interrupciones del flujo de tráfico, la CBSS transmite las «señales de puesta en fase 1» y «señales de puesta en fase 2» en las posiciones RX y DX, respectivamente. Durante el flujo de tráfico debe producirse al menos una secuencia de cuatro parejas de señales de puesta en fase consecutivas por cada 100 señales enviadas en la posición DX.

4.6.3 Durante las interrupciones del flujo de tráfico, una SBSS transmite las «señales desocupado β ».

4.6.4 Al recibir bien la señal de información de tráfico «←» (combinación 27) o la señal de información de tráfico «⇒» (combinación 28), la estación receptora comienza a imprimir las señales de información de tráfico recibidas.

NOTA 1 – El término «impresión» se utiliza en los § 4.6.4 y 4.6.5 para indicar la transferencia de señales de tráfico al dispositivo de salida.

4.6.5 La estación receptora comprueba las dos señales recibidas en las posiciones DX y RX.

- imprimiendo una señal DX o RX íntegra, o
- imprimiendo la señal de información de tráfico « Δ » (combinación 31) o, alternativamente, un «carácter de error» (que será definido por el usuario) si las dos señales DX y RX están mutiladas o parecen íntegras pero son distintas.

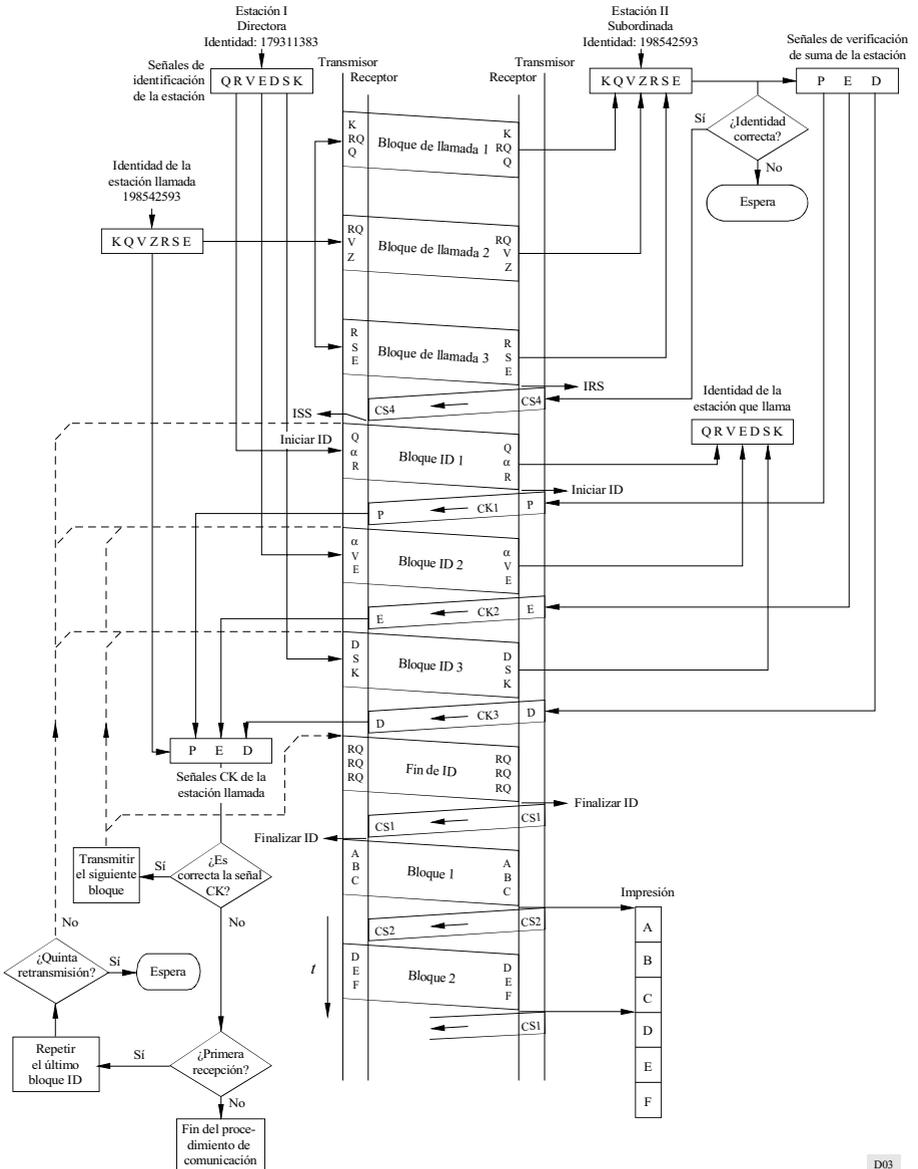
4.6.6 Una estación receptora pasa a condición «espera» si, durante un tiempo predeterminado, el porcentaje de señales mutiladas recibidas alcanza un valor predeterminado.

4.6.7 Fin de la transmisión

4.6.7.1 Una estación transmisora en el modo B (CBSS o SBSS) terminará la transmisión enviando al menos 2 s de «señales desocupado α » consecutivas, inmediatamente después de las últimas señales de información de tráfico transmitidas tras de lo cual la estación vuelve a la condición «espera».

4.6.7.2 La estación receptora vuelve a la condición «espera» en un tiempo no inferior a 210 ms desde la recepción de las dos últimas «señales desocupado α » consecutivas en la posición DX.

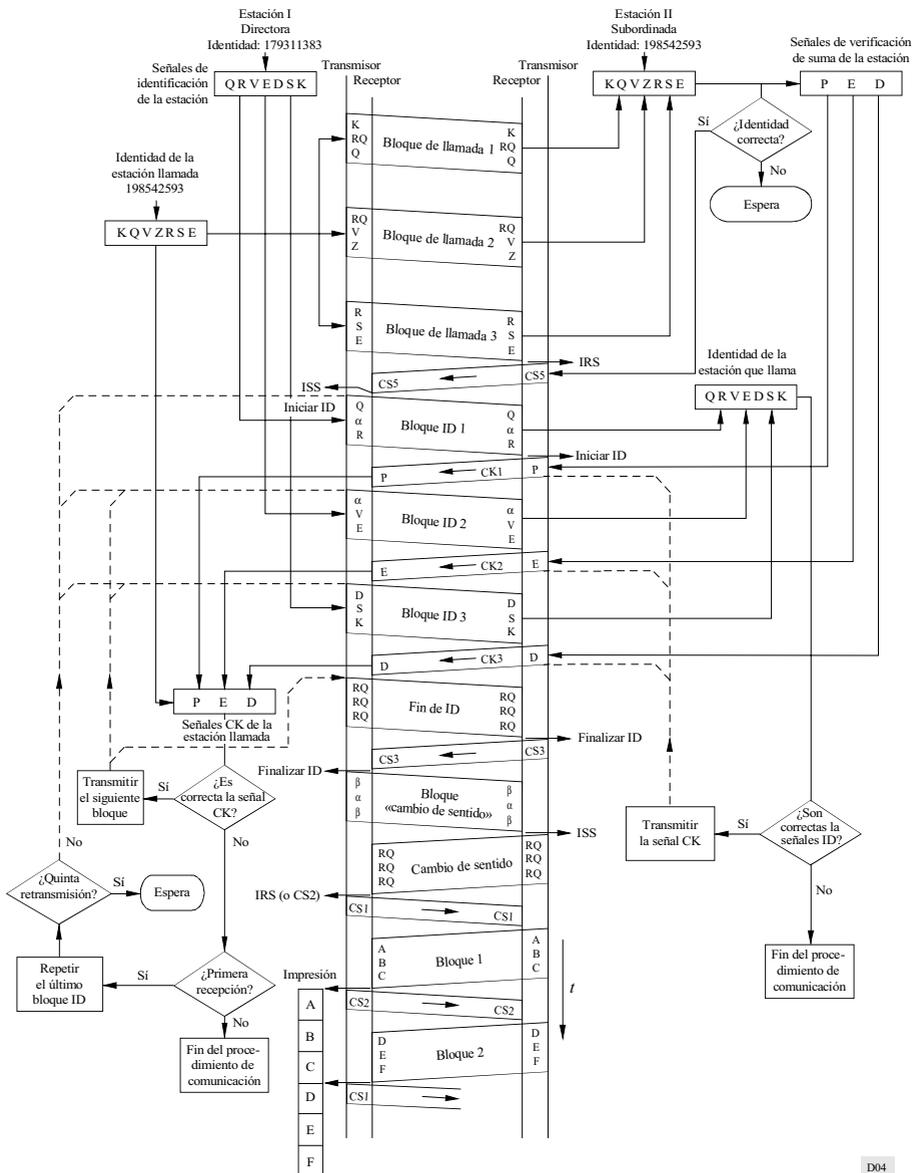
FIGURA 3
Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (modo A)



D03

FIGURA 4

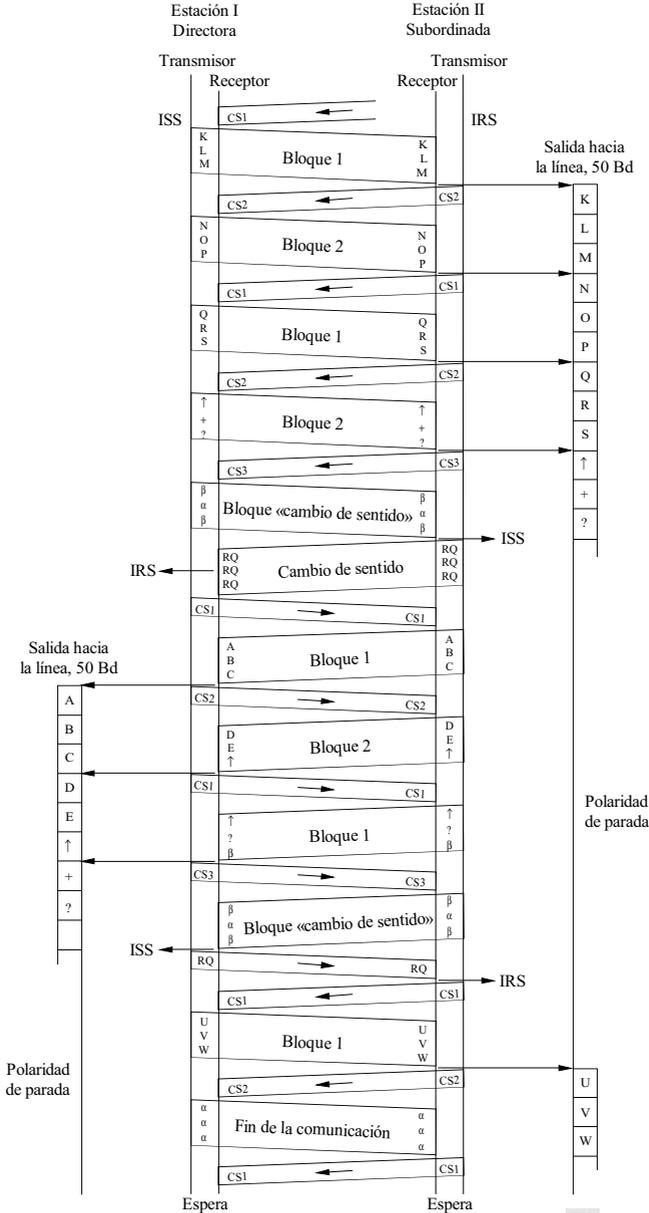
Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (la estación II era ISS)



D04

FIGURA 5

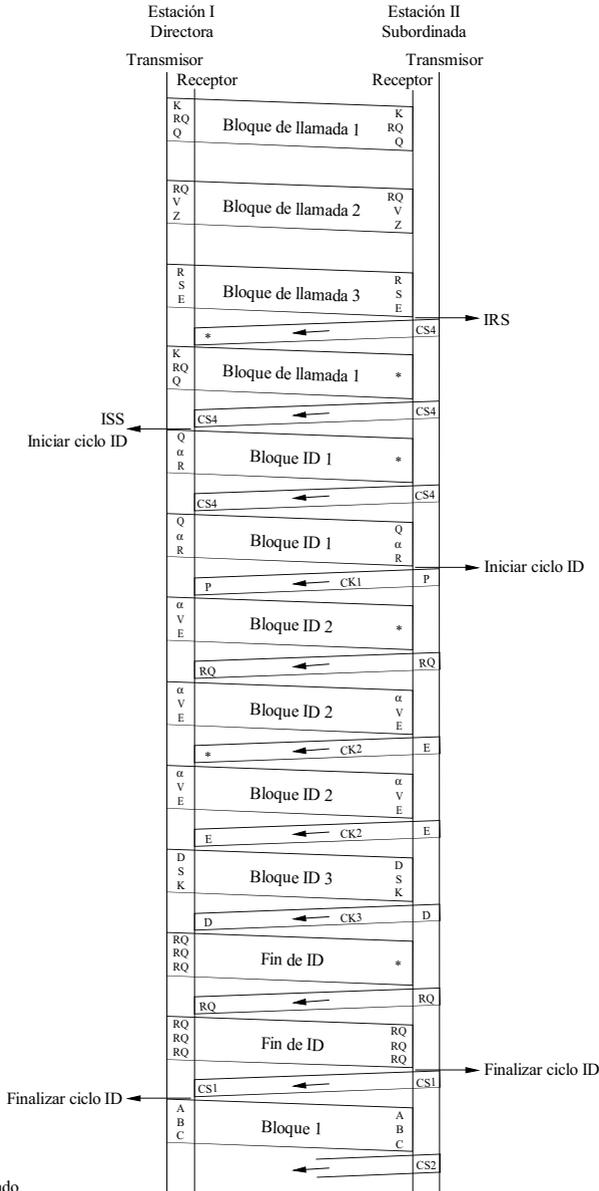
Flujo de tráfico con procedimiento de cambio de posición y fin de la comunicación



D05

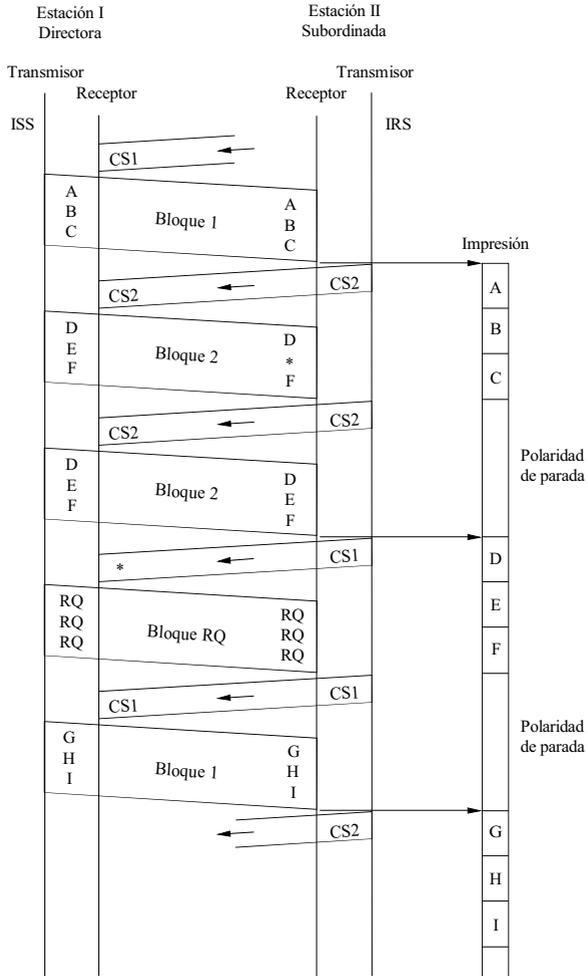
FIGURA 6

Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en la condición de recepción mutilada, para el caso de una identidad de llamada de 7 señales



D06

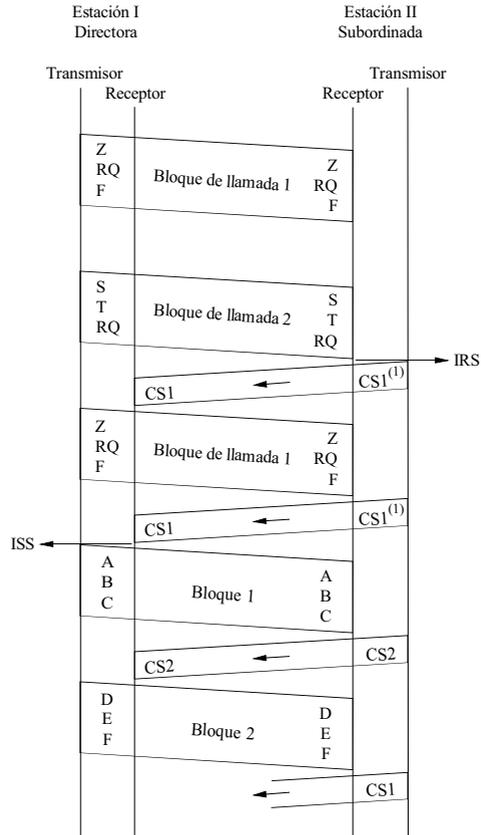
FIGURA 7
Flujo de tráfico en la condición de recepción mutilada



* Error detectado

D07

FIGURA 8
Procedimiento de puesta en fase en el caso de una identidad de llamada de 4 señales

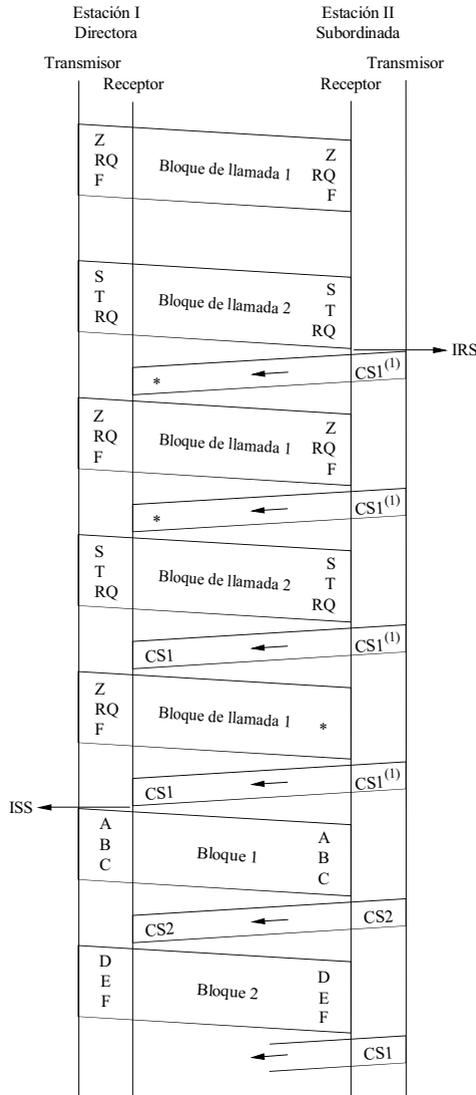


⁽¹⁾ Con algunos equipos fabricados de conformidad con la Recomendación UIT-R M.476 esto podría ser CS2.

D08

FIGURA 9

Procedimiento de puesta en fase en la condición de recepción mutilada en el caso de una identidad de llamada de 4 señales



* Error detectado

⁽¹⁾ Con algunos equipos fabricados de conformidad con la Recomendación UIT-R M.476 esto podría ser CS2.

D09

FIGURA 10
Funcionamiento en el modo B colectivo

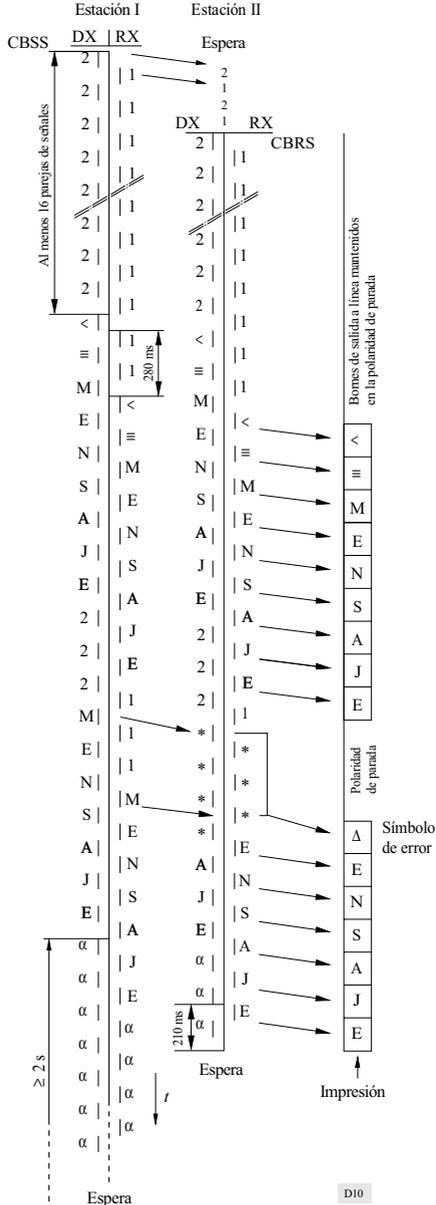


FIGURA 11

Funcionamiento en el modo B selectivo en caso de una identidad de llamada de 4 señales

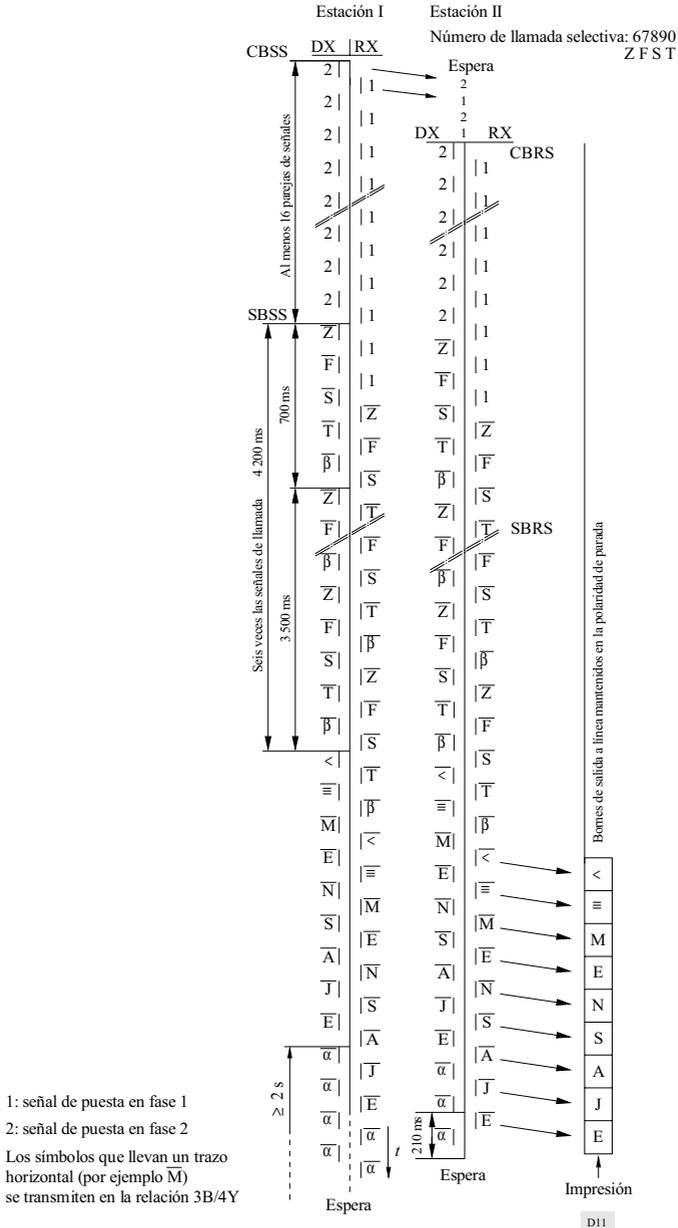
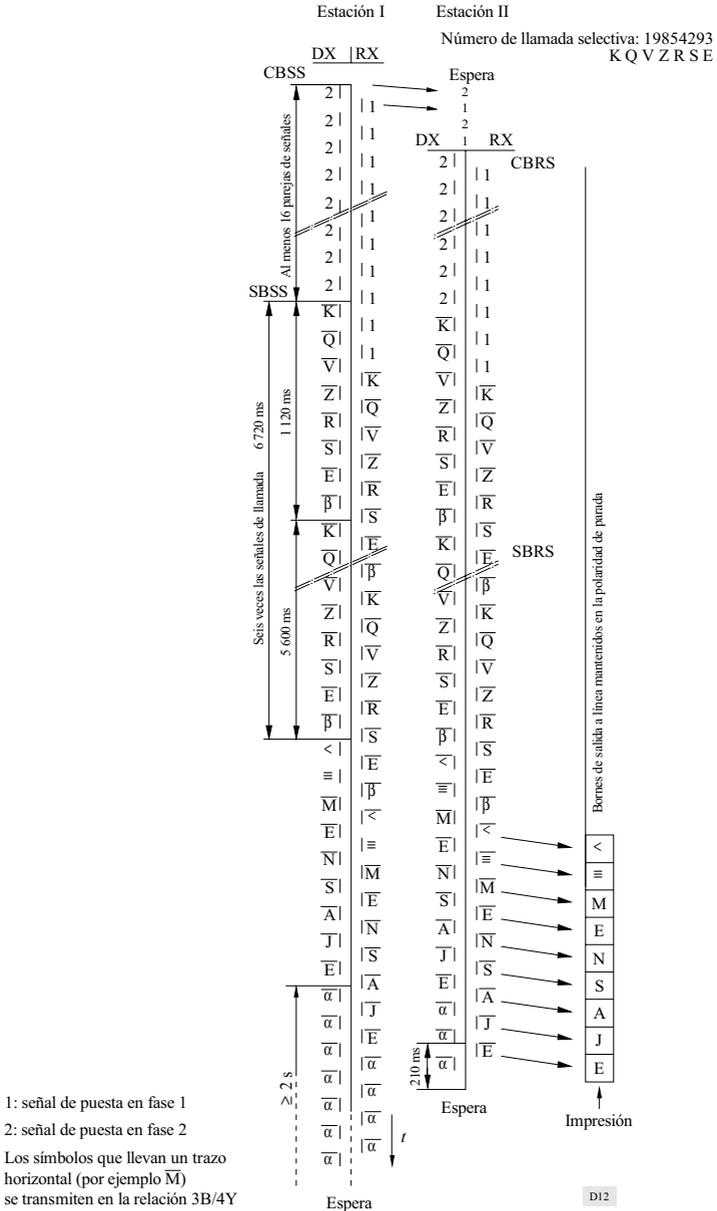


FIGURA 12

Funcionamiento en el modo B selectivo en caso de una identidad de llamada de 7 señales



APÉNDICE 1

Diagramas del LED (modo A)

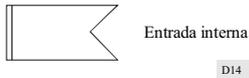
1 Consideraciones generales

El Lenguaje de Especificación y Descripción (LED) está descrito en la Recomendación Z.100 del UIT-T.

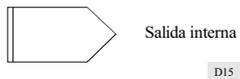
Se han utilizado los siguientes símbolos gráficos*:



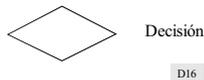
- Un «estado» es una condición en la cual la acción de un proceso está en suspenso en espera de una entrada.



- Una «entrada» es una señal entrante que es reconocida por un proceso.



- Una «salida» es una acción que genera una señal, la cual a su vez actúa como entrada en otro lugar.



* Nota de la Secretaría:

Un corrector está representado por el símbolo gráfico siguiente:



donde:

n : referencia del corrector

x : número de la hoja

y : número del Apéndice (que se omite cuando ocurre en el mismo Apéndice)

z : número de casos.

- Una «decisión» es una acción que formula una pregunta, cuya respuesta puede obtenerse en ese instante, y que determina la elección de uno o varios trayectos para continuar la secuencia.



- Una «tarea» es toda acción que no es ni una decisión ni una salida.

2 Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación que llama)

- 2.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 2.
- 2.2 En los diagramas se utilizan los siguientes contadores de supervisión:

Contador	Temporización	Estado	Hoja
n_0	128 ciclos	02, 03, 04	1
n_1	128 ciclos	00	1
n_2	32 ciclos	05, 06, 07, 08	2, 3

3 Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación que llama)

- 3.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 3.
- 3.2 En los diagramas se utilizan los siguientes contadores de supervisión:

Contador	Temporización	Estado	Hoja
n_5	32 ciclos	00, 02, 03, 04 05, 06, 07, 08	1 2, 3
n_1	128 ciclos		1
n_2	32 ciclos	05, 06, 07, 08	2, 3

4 Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación que llama)

- 4.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 4.
- 4.2 En los diagramas se utilizan los siguientes contadores de supervisión:

Contador	Temporización	Estado	Hoja
n_0	128 ciclos	02, 03	1
n_1	128 ciclos	00	1

5 Procedimiento de reposición de fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación que llama)

5.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 5.

5.2 En los diagramas se utilizan los siguientes contadores de supervisión:

Contador	Temporización	Estado	Hoja
n ₅	32 ciclos	00, 02, 03	1
n ₁	128 ciclos		1

6 Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación llamada)

6.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 6.

6.2 En los diagramas se utilizan los siguientes contadores de supervisión:

Contador	Temporización	Estado	Hoja
n ₂	32 ciclos	05, 06, 07, 08	2, 3

7 Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación llamada)

7.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 7.

7.2 En los diagramas se utilizan los siguientes contadores de supervisión:

Contador	Temporización	Estado	Hoja
n ₅	32 ciclos	00, 01, 02, 03, 04	1
		05, 06, 07, 08	2, 3
n ₂	32 ciclos	05, 06, 07, 08	2, 3

8 Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación llamada)

8.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 8.

9 Procedimiento de reposición de fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación llamada)

9.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 9.

9.2 En los diagramas se utilizan los siguientes contadores de supervisión:

Contador	Temporización	Estado	Hoja
n ₅	32 ciclos	00, 01, 03	1

10 Flujo de tráfico en el caso de una identidad de llamada de 4 señales y en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (la estación está en posición ISS)

10.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 10.

10.2 En los diagramas se utilizan los siguientes contadores de supervisión:

Contador	Temporización	Estado	Hoja
n ₃	32 ciclos	09, 10, 13	1, 3
n ₄	4 ciclos	11, 12	2
n ₁	128 ciclos	12	2
n ₅	32 ciclos	11, 12, 13, 14	2, 3

11 Flujo de tráfico en el caso de una identidad de llamada de 4 señales y en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (la estación está en posición IRS)

11.1 Los diagramas LED aparecen en el Apéndice 11.

11.2 En los diagramas se utilizan los siguientes contadores de supervisión:

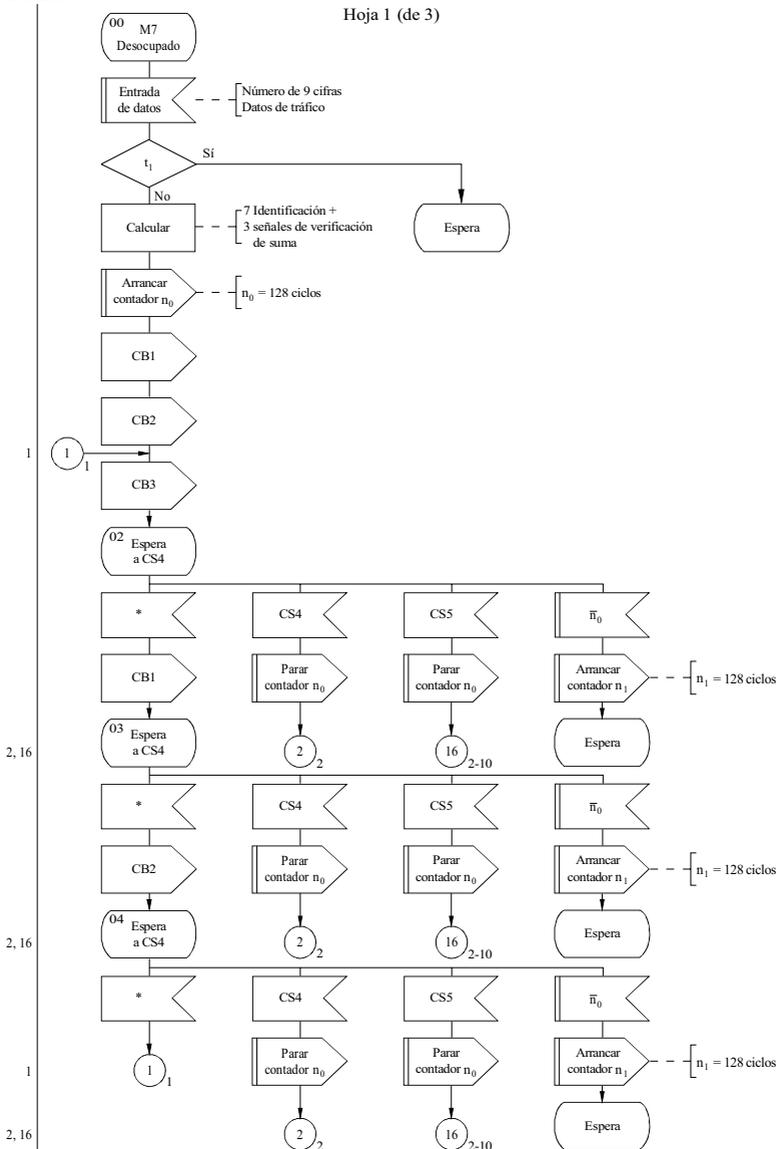
Contador	Temporización	Estado	Hoja
n ₃	32 ciclos	09, 10, 11	1, 2
n ₅	32 ciclos	09, 10, 11, 12	1, 2

APÉNDICE 2

Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación que llama)

Hoja 1 (de 3)

Referencia del conector



t_1 : ¿la identidad de llamada es igual a la de antes y $n_1 > 0$?

* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D18

APÉNDICE 2

Hoja 2 (de 3)

Referencia del conector

2

3

4

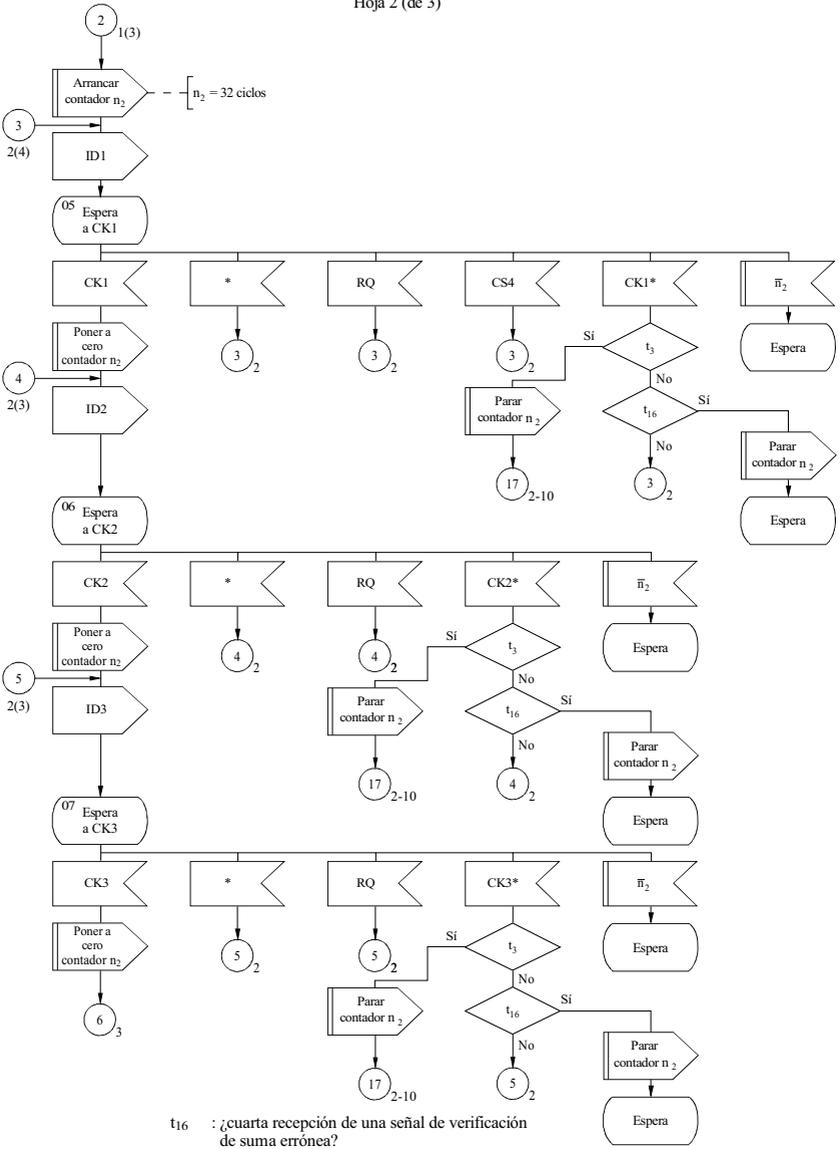
3, 17

4

5

6

5, 17

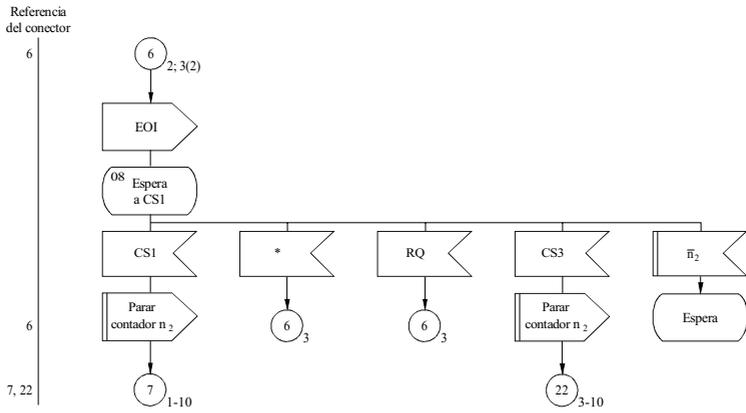


t_{16} : ¿cuarta recepción de una señal de verificación de suma errónea?
 t_3 : ¿igual señal de verificación de suma errónea que en ciclo precedente?
 CK n^* : señal de verificación de suma errónea

* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D19

APÉNDICE 2
Hoja 3 (de 3)

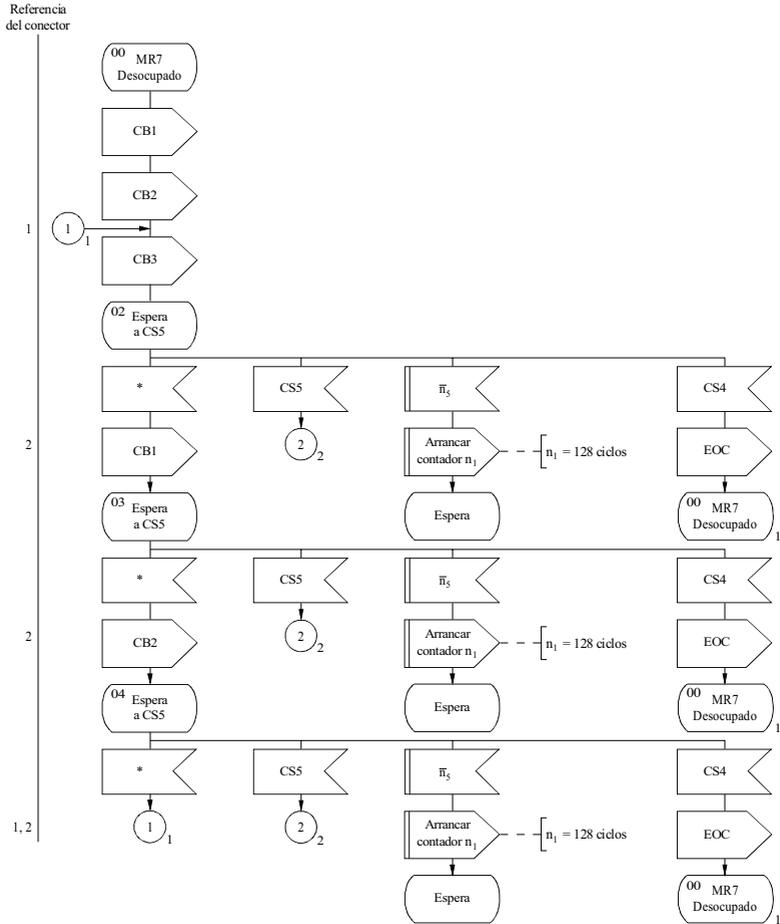


* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D20

APÉNDICE 3
**Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso
 de una identidad de llamada de 7 señales
 (estación que llama)**

Hoja 1 (de 3)



* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

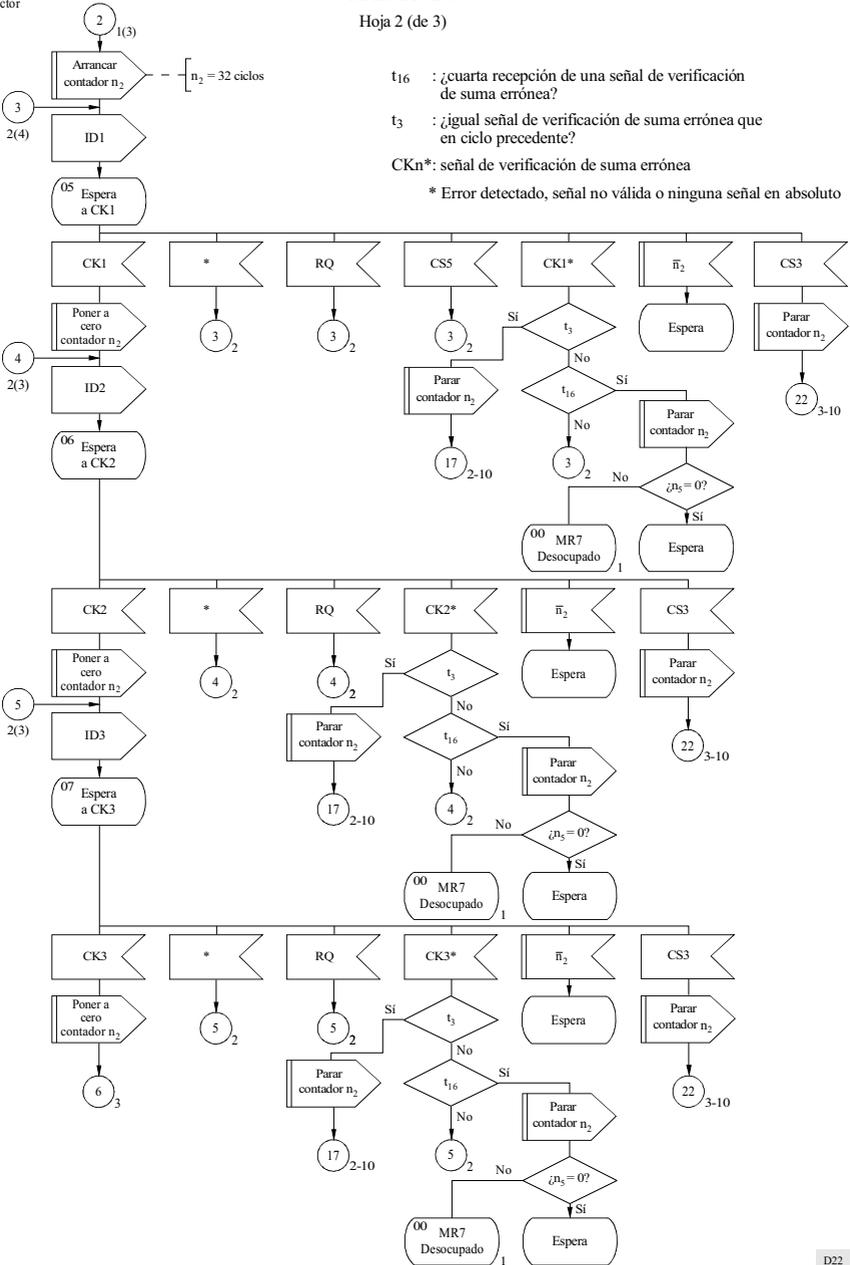
D21

APÉNDICE 3

Hoja 2 (de 3)

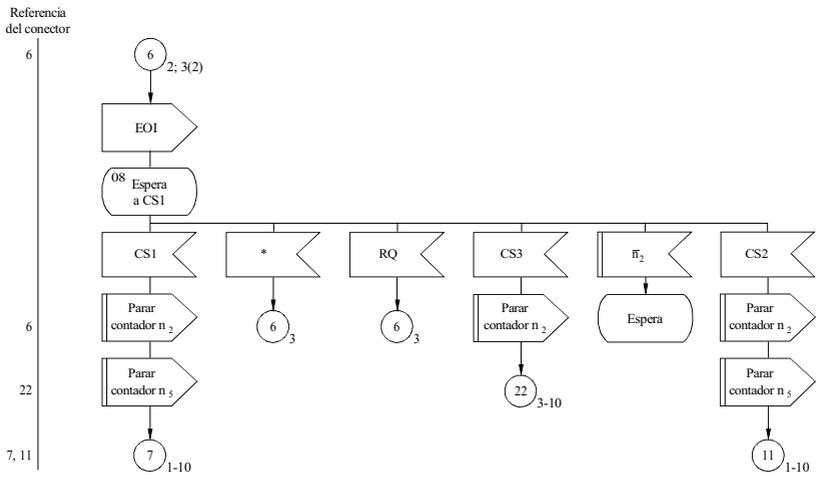
Referencia del conector

2
3
4
22
3, 17
4
5
22
4, 17
5
6, 22
5, 17



APÉNDICE 3

Hoja 3 (de 3)



* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

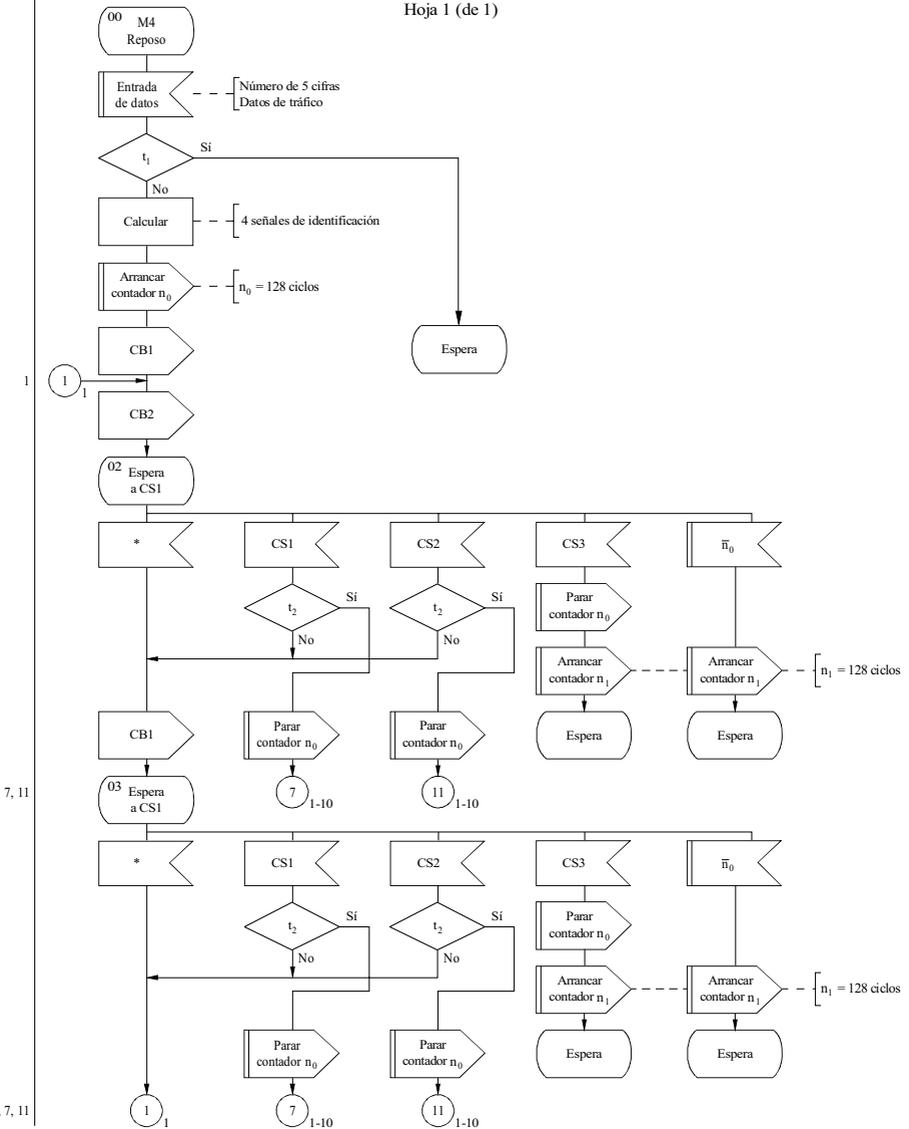
D23

APÉNDICE 4

Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación que llama)

Hoja 1 (de 1)

Referencia del conector

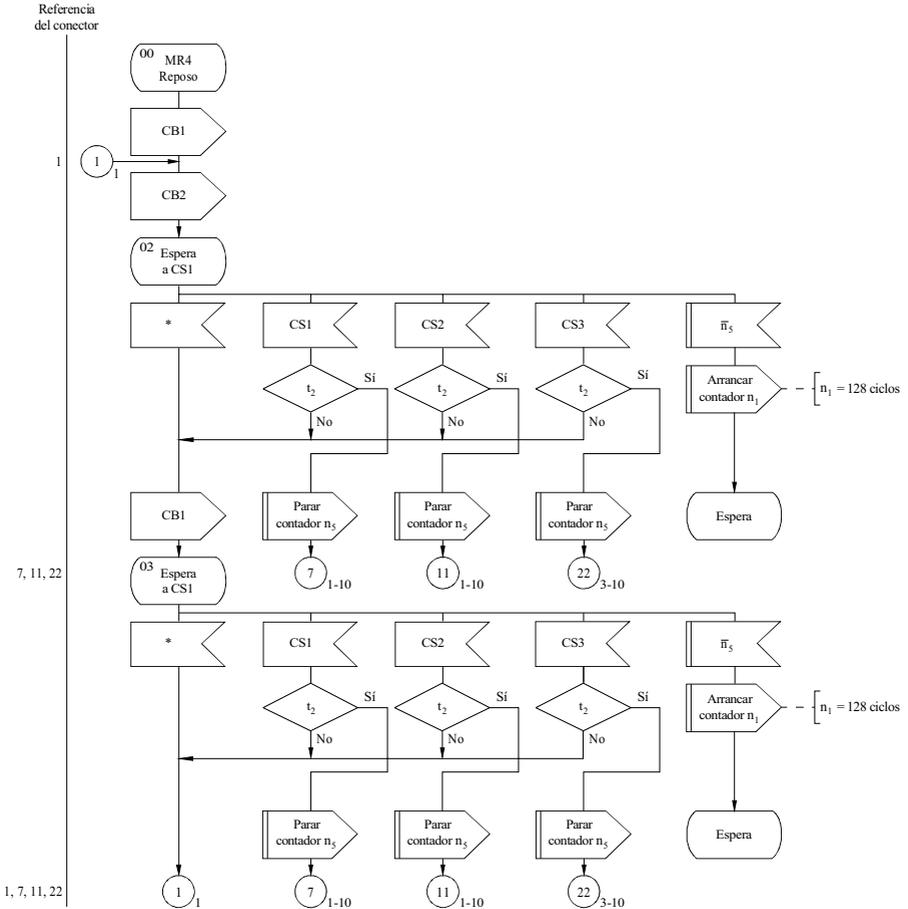


t₁: ¿la identidad de llamada es igual a la de antes y n₁ > 0?
 t₂: ¿la señal de control es igual a la de un ciclo precedente?
 * Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D24

APÉNDICE 5
Procedimiento de reposición de fase sin identificación automática en el caso
de una identidad de llamada de 4 señales
(estación que llama)

Hoja 1 (de 1)

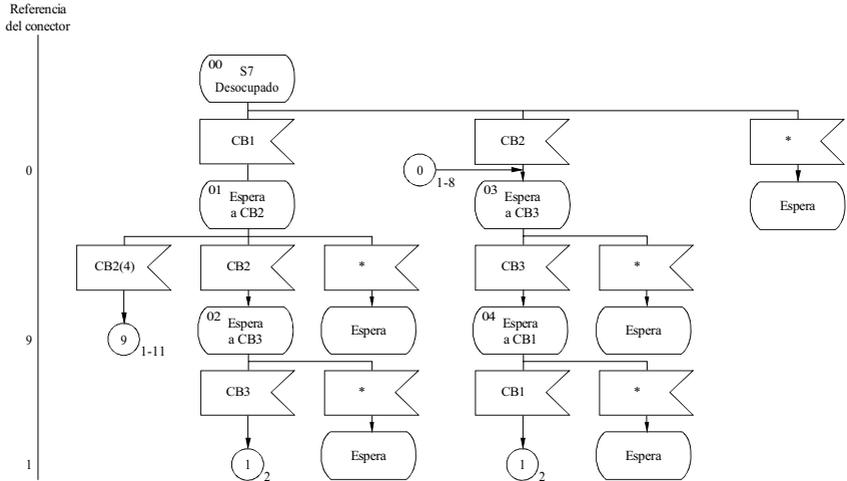


t_2 : ¿igual señal de control que en un ciclo precedente?

* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D25

APÉNDICE 6
Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso
de una identidad de llamada de 7 señales
(estación llamada)
 Hoja 1 (de 3)

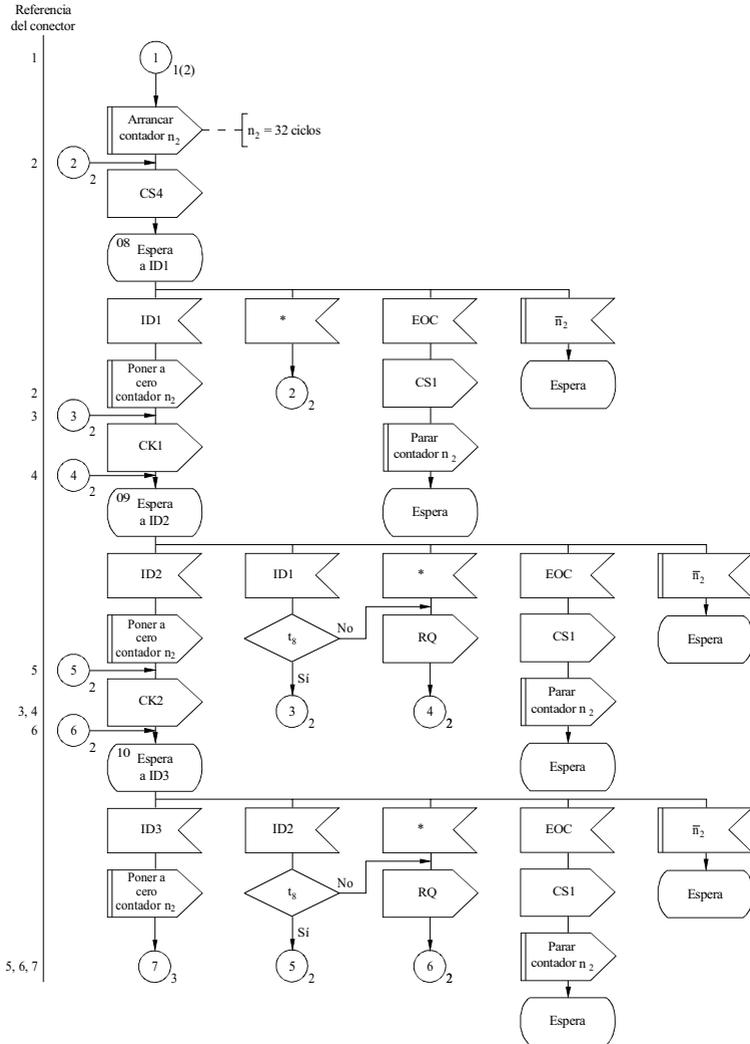


* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D26

APÉNDICE 6

Hoja 2 (de 3)

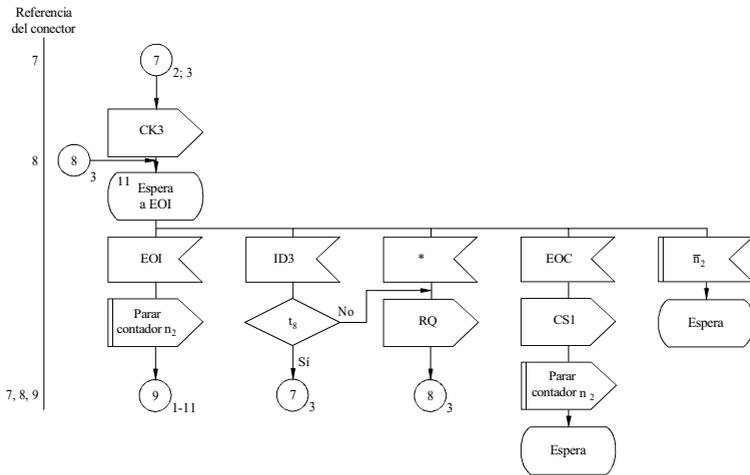


t_3 : ¿igual bloque ID que en un ciclo precedente?

* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D27

APÉNDICE 6
Hoja 3 (de 3)



t₃: ¿igual bloque ID que en un ciclo precedente?

* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

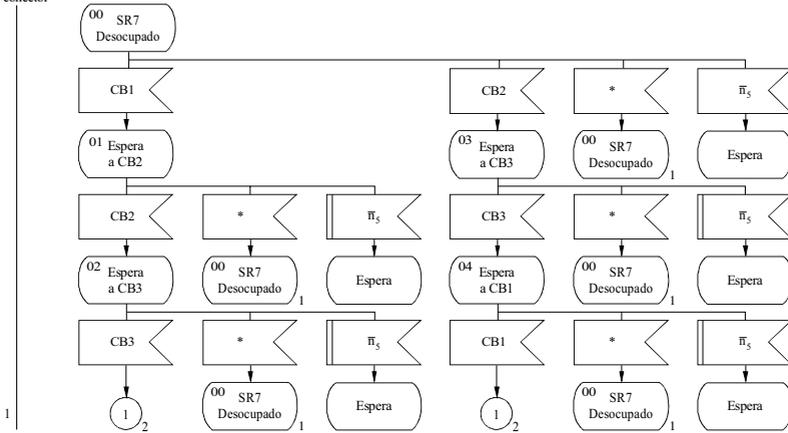
D28

APÉNDICE 7

Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación llamada)

Hoja 1 (de 3)

Referencia del conector

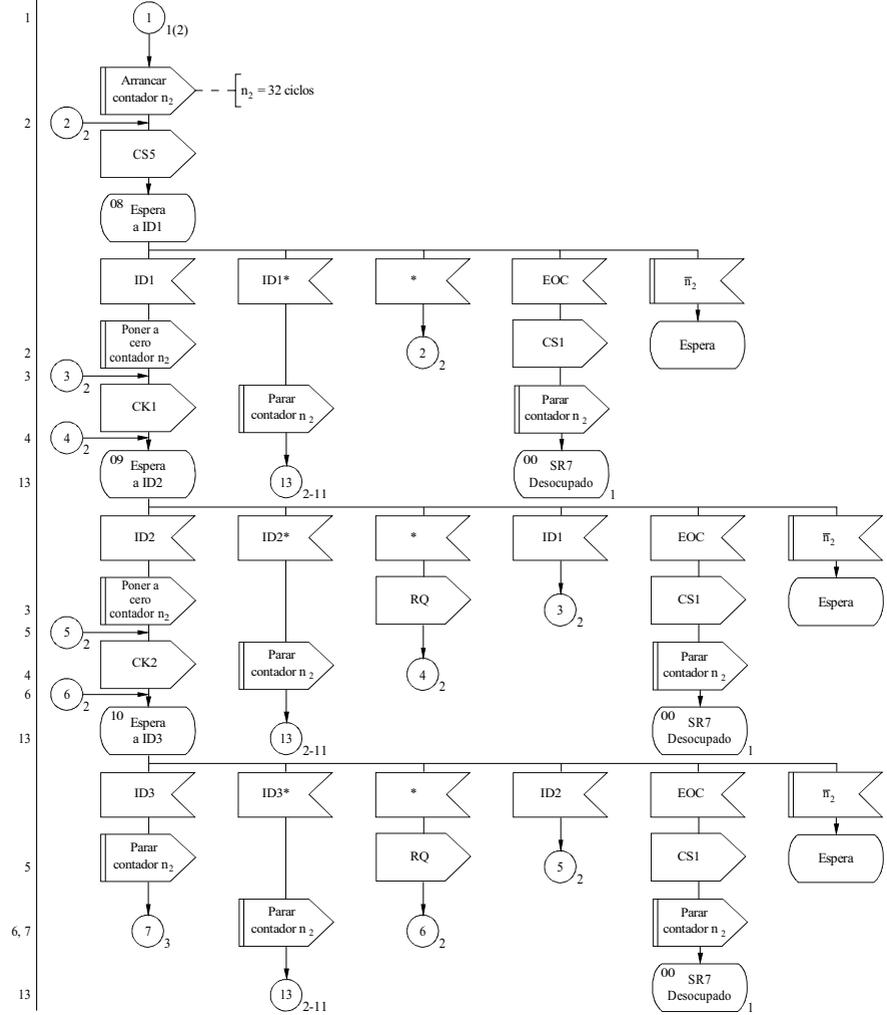


* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D29

APÉNDICE 7
Hoja 2 (de 3)

Referencia del conector

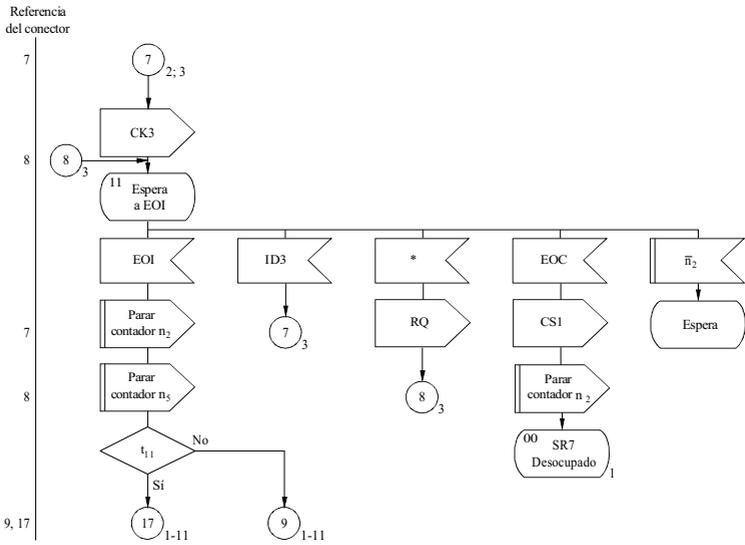


IDn* : señal o señales de identificación erróneas

* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D30

APÉNDICE 7
Hoja 3 (de 3)



t_{11} : ¿el bloque 2 fue el último bloque recibido en el momento en que se produjo la interrupción?

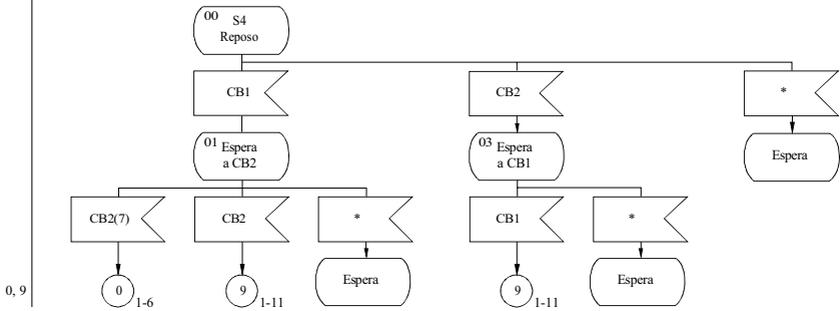
* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D31

APÉNDICE 8
Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso
de una identidad de llamada de 4 señales
(estación llamada)

Hoja 1 (de 1)

Referencia
del conector

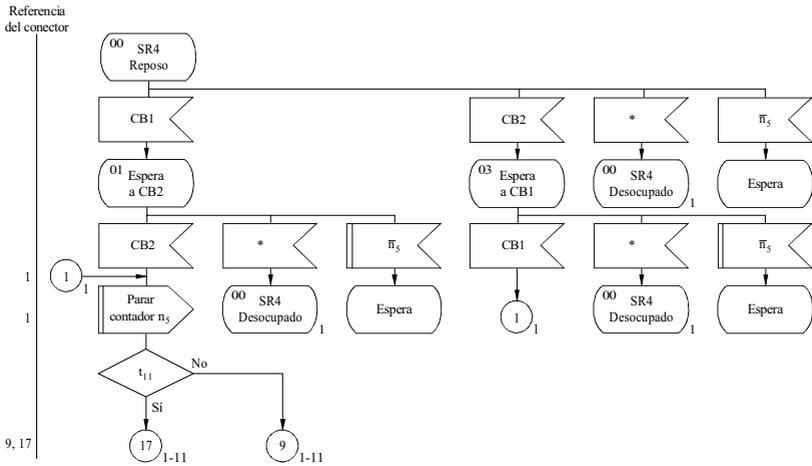


* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D32

APÉNDICE 9
Procedimiento de reposición de fase sin identificación automática en el caso
de una identidad de llamada de 4 señales
(estación llamada)

Hoja 1 (de 1)



t_{11} : ¿el bloque 2 fue el último bloque recibido en el momento en que se produjo la interrupción?

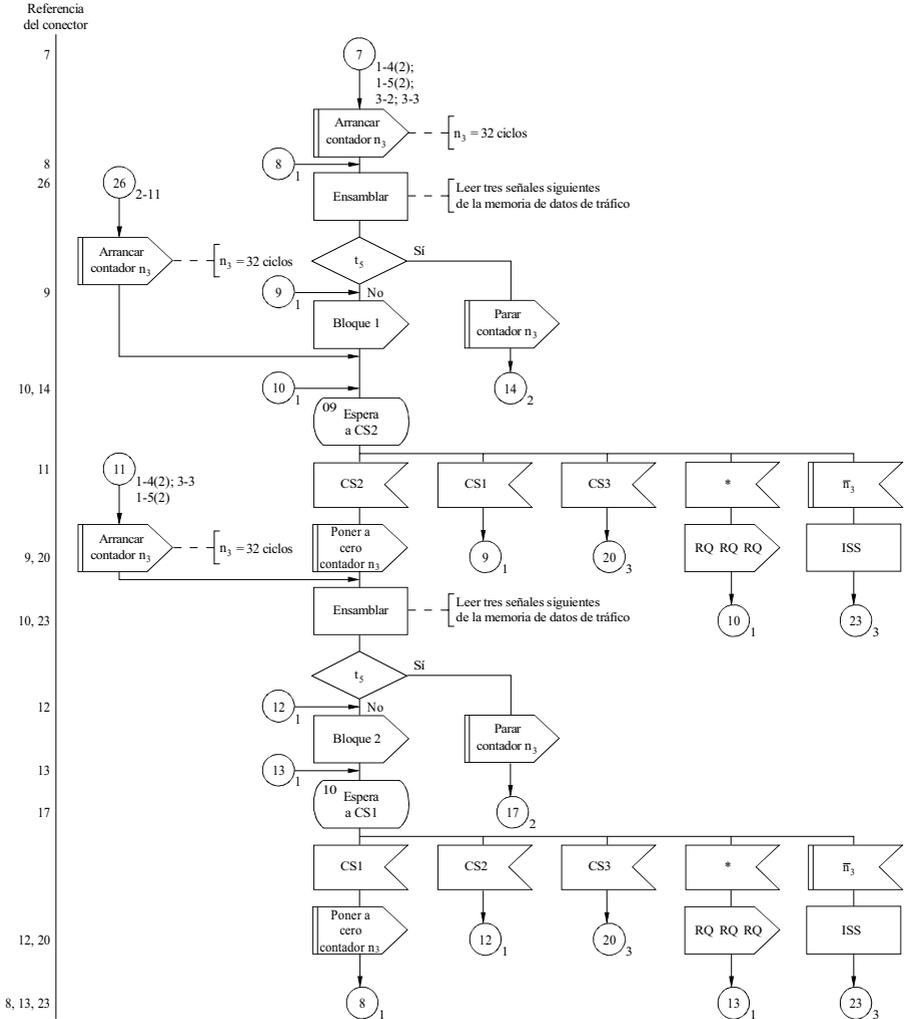
* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D33

APÉNDICE 10

Flujo de tráfico en el caso de una identidad de llamada de 4 señales y en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación en la posición ISS)

Hoja 1 (de 3)



t₅ : ¿contiene el bloque de datos el mensaje «Fin de comunicación»?

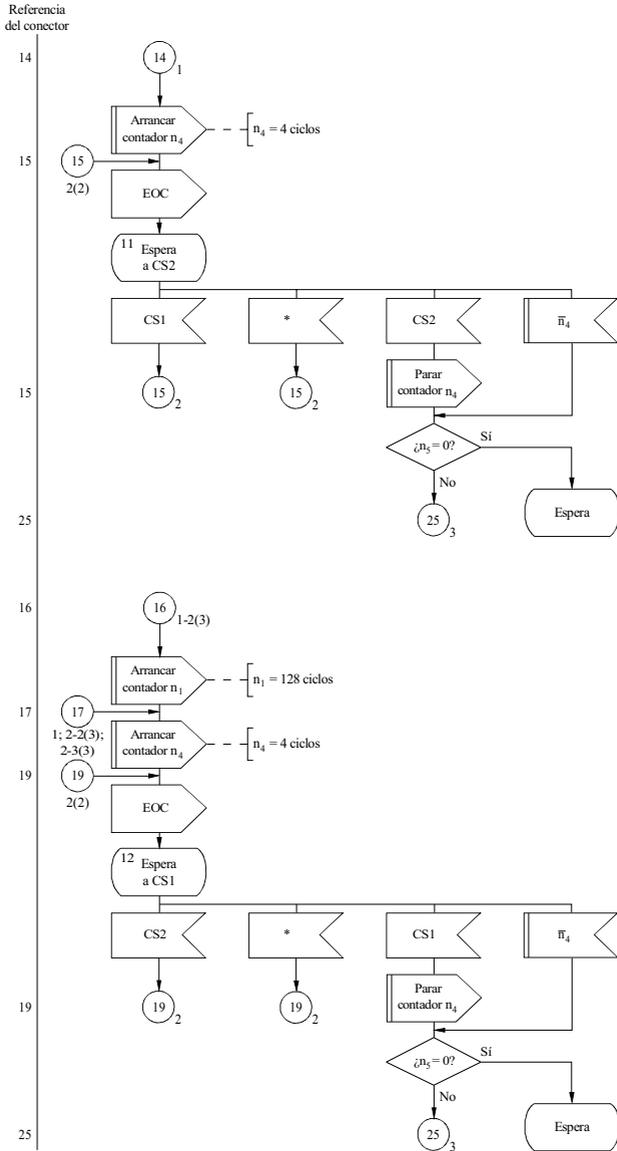
ISS: advertencia: la estación es ISS en el momento en que se produce la interrupción

* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D34

APÉNDICE 10

Hoja 2 (de 3)

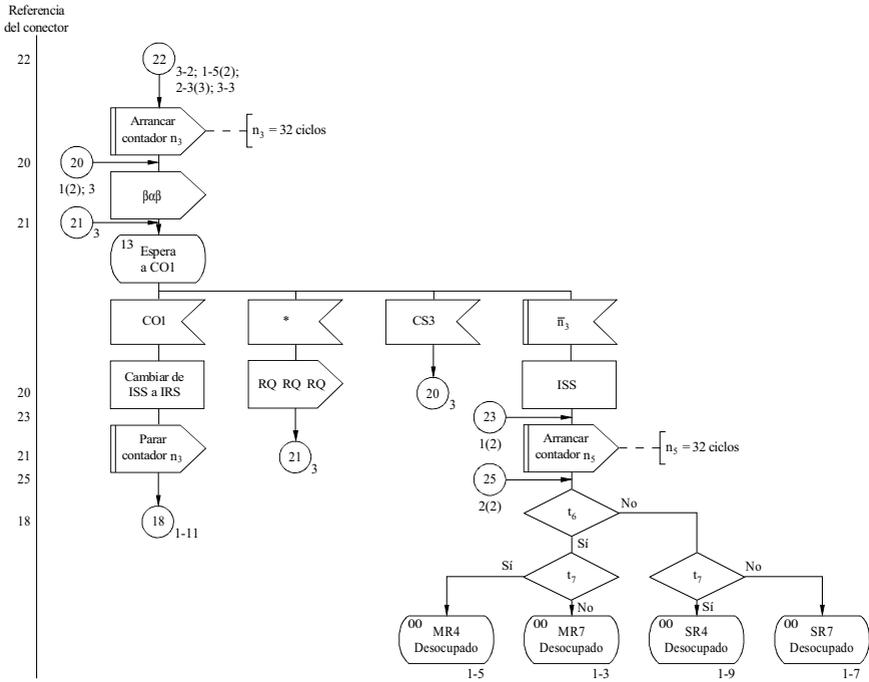


* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D35

APÉNDICE 10

Hoja 3 (de 3)



t_6 : ¿la estación es una estación directora?

t_7 : ¿funciona la estación en el caso de una identidad de llamada de 4 señales?

ISS : advertencia: la estación es ISS en el momento en que se produce la interrupción

CO1: si ISS es:
 - directora, entonces «RQ RQ RQ»
 - subordinada, entonces «RQ»

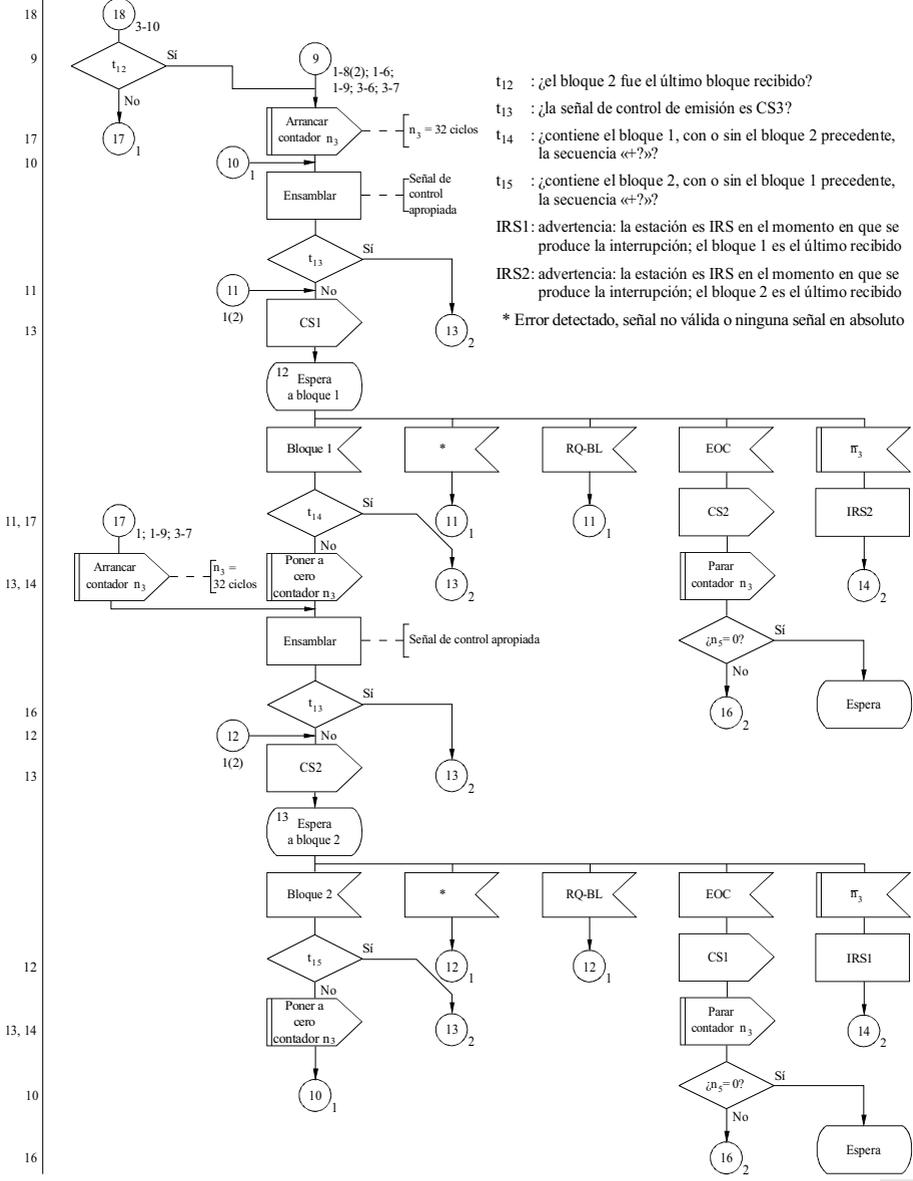
* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

APÉNDICE 11

Flujo de tráfico en el caso de una identidad de llamada de 4 señales y en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación en la posición IRS)

Hoja 1 (de 2)

Referencia del conector



t_{12} : ¿el bloque 2 fue el último bloque recibido?

t_{13} : ¿la señal de control de emisión es CS3?

t_{14} : ¿contiene el bloque 1, con o sin el bloque 2 precedente, la secuencia «+?»?

t_{15} : ¿contiene el bloque 2, con o sin el bloque 1 precedente, la secuencia «+?»?

IRS1: advertencia: la estación es IRS en el momento en que se produce la interrupción; el bloque 1 es el último recibido

IRS2: advertencia: la estación es IRS en el momento en que se produce la interrupción; el bloque 2 es el último recibido

* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

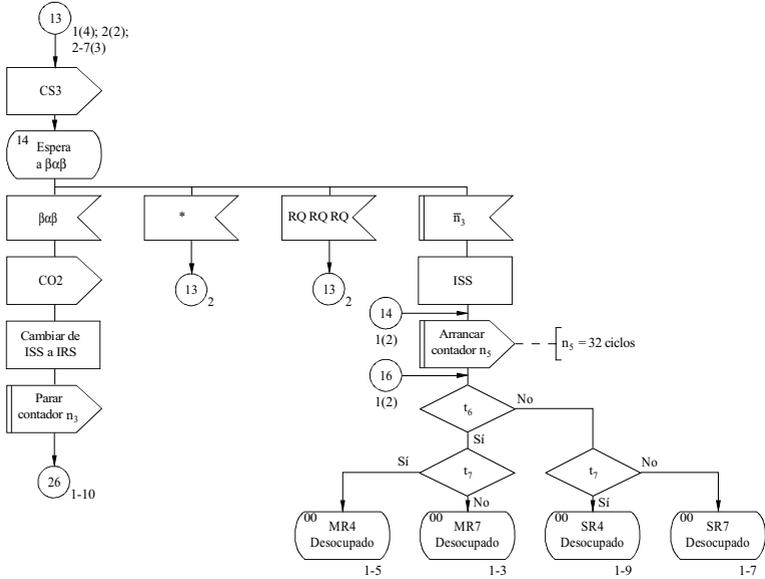
APÉNDICE 11
Hoja 2 (de 2)

Referencia
del conector

13

13
14
16

26



t₆ : ¿la estación es una estación directora?

t₇ : ¿funciona la estación en el caso de una identidad de llamada de 4 señales?

CO2: si IRS es:

- directora, entonces «RQ»
- subordinada, entonces «RQ RQ RQ»

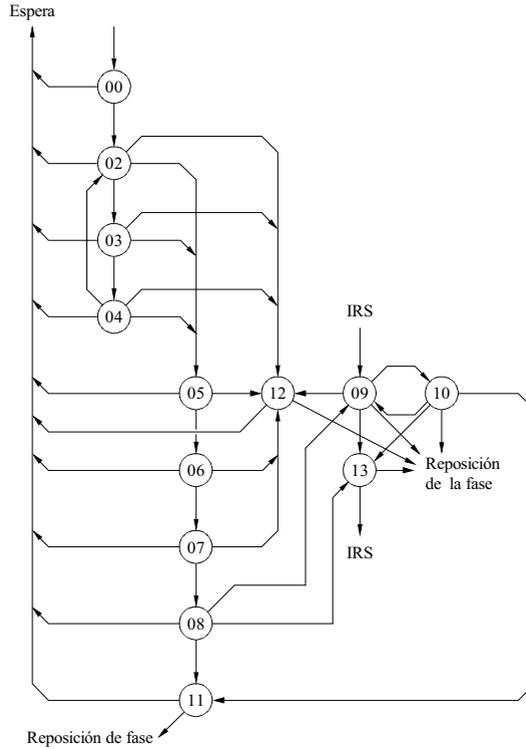
* Error detectado, señal no válida o ninguna señal en absoluto

D38

APÉNDICE 12

Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación que llama) y flujo de tráfico si la estación está en la posición ISS (diagrama panorámico de estado)

Hoja 1 (de 8)



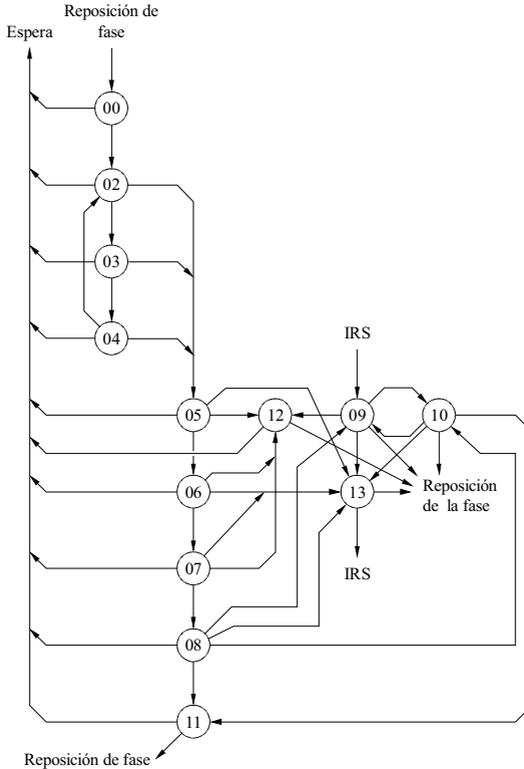
Número de estado	Descripción de estado	Hoja de referencia	Contadores en funcionamiento	Contadores de supervisión
00	M7 desocupado	1-2	n ₁	n ₀ = 128 ciclos
02	Espera a CS4	1-2	n ₀	n ₁ = 128 ciclos
03	Espera a CS4	1-2	n ₀	n ₂ = 32 ciclos
04	Espera a CS4	1-2	n ₀	n ₃ = 32 ciclos
05	Espera a CK1	2-2	n ₂	n ₄ = 4 ciclos
06	Espera a CK2	2-2	n ₂	
07	Espera a CK3	2-2	n ₂	
08	Espera a CS1	3-2	n ₂	
09	Espera a CS2	1-10	n ₃	
10	Espera a CS1	1-10	n ₃	
11	Espera a CS2	2-10	n ₄	
12	Espera a CS1	2-10	n ₁ , n ₄	
13	Espera a paso a reserva	3-10	n ₃	

D39

APÉNDICE 12

Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación que llama) y flujo de tráfico si la estación está en la posición ISS (diagrama panorámico de estado)

Hoja 2 (de 8)



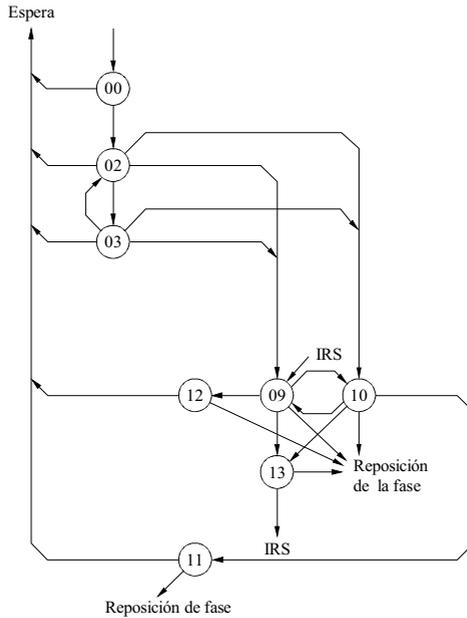
Número de estado	Descripción de estado	Hoja de referencia	Contadores en funcionamiento	Contadores de supervisión
00	MR7 desocupado	1-3	n ₅	n ₁ = 128 ciclos
02	Espera a CS5	1-3	n ₅	n ₂ = 32 ciclos
03	Espera a CS5	1-3	n ₅	n ₃ = 32 ciclos
04	Espera a CS5	1-3	n ₅	n ₄ = 4 ciclos
05	Espera a CK1	2-3	n ₂ , n ₅	n ₅ = 32 ciclos
06	Espera a CK2	2-3	n ₂ , n ₅	
07	Espera a CK3	2-3	n ₂ , n ₅	
08	Espera a CS1	3-3	n ₂ , n ₅	
09	Espera a CS2	1-10	n ₃ , n ₅	
10	Espera a CS1	1-10	n ₃ , n ₅	
11	Espera a CS2	2-10	n ₄ , n ₅	
12	Espera a CS1	2-10	n ₁ , n ₄ , n ₅	
13	Espera a cambio de posición	3-10	n ₃ , n ₅	

D40

APÉNDICE 12

Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación que llama) y flujo de tráfico si la estación está en la posición ISS (diagrama panorámico de estado)

Hoja 3 (de 8)



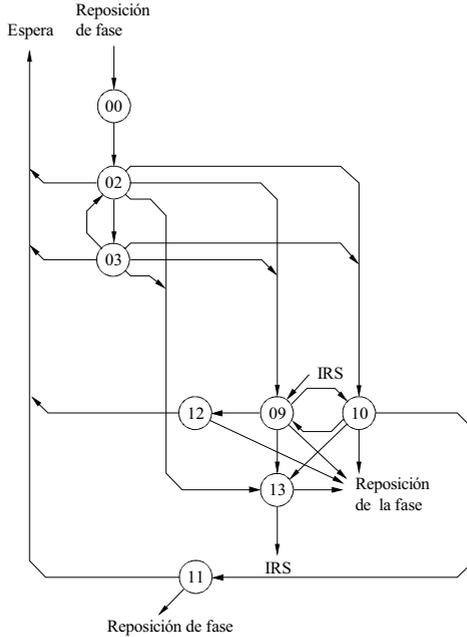
Número de estado	Descripción de estado	Hoja de referencia	Contadores en funcionamiento	Contadores de supervisión
00	M4 desocupado	1-4	n ₁	n ₀ = 128 ciclos
02	Espera a CS1	1-4	n ₀	n ₁ = 128 ciclos
03	Espera a CS1	1-4	n ₀	n ₃ = 32 ciclos
09	Espera a CS2	1-10	n ₃	n ₄ = 4 ciclos
10	Espera a CS1	1-10	n ₃	
11	Espera a CS2	2-10	n ₄	
12	Espera a CS1	2-10	n ₁ , n ₄	
13	Espera a cambio de posición	3-10	n ₃	

D41

APÉNDICE 12

Procedimiento de reposición en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación que llama) y flujo de tráfico si la estación está en la posición ISS (diagrama panorámico de estado)

Hoja 4 (de 8)



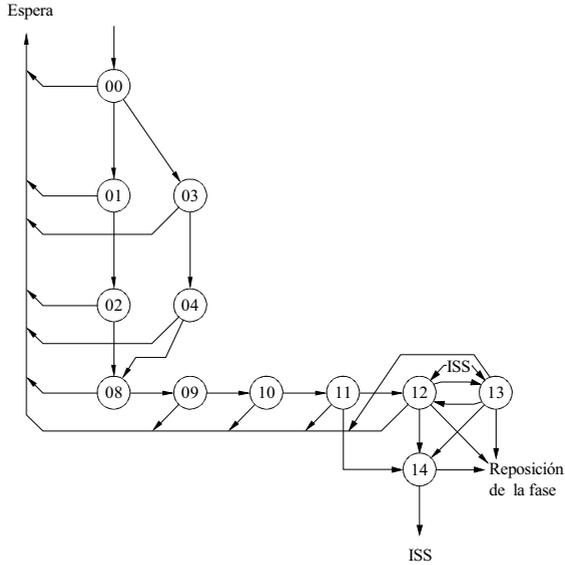
Número de estado	Descripción de estado	Hoja de referencia	Contadores en funcionamiento	Contadores de supervisión
00	M4 desocupado	1-5	n ₅	n ₁ = 128 ciclos
02	Espera a CS1	1-5	n ₅	n ₃ = 32 ciclos
03	Espera a CS1	1-5	n ₅	n ₄ = 4 ciclos
09	Espera a CS2	1-10	n ₃	n ₅ = 32 ciclos
10	Espera a CS1	1-10	n ₃	
11	Espera a CS2	2-10	n ₄	
12	Espera a CS1	2-10	n ₁ , n ₄	
13	Espera a cambio de posición	3-10	n ₃	

D42

APÉNDICE 12

Procedimiento de puesta en fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación llamada) y flujo de tráfico si la estación está en la posición IRS (diagrama panorámico de estado)

Hoja 5 (de 8)



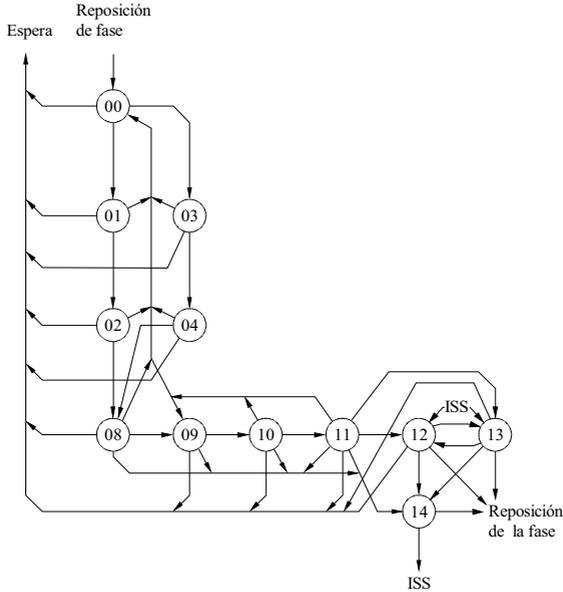
Número de estado	Descripción de estado	Hoja de referencia	Contadores en funcionamiento	Contadores de supervisión
00	S7 desocupado	1-6		$n_2 = 32$ ciclos
01	Espera a CB2	1-6		$n_3 = 32$ ciclos
02	Espera a CB3	1-6		
03	Espera a CB3	1-6		
04	Espera a CB1	1-6		
08	Espera a ID1	2-6	n_2	
09	Espera a ID2	2-6	n_2	
10	Espera a ID3	2-6	n_2	
11	Espera a EOI	3-6	n_2	
12	Espera a Bloque 1	1-11	n_3	
13	Espera a Bloque 2	1-11	n_3	
14	Espera a $\beta\alpha\beta$	2-11	n_3	

D43

APÉNDICE 12

Procedimiento de reposición de fase con identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 7 señales (estación llamada) y flujo de tráfico si la estación está en la posición IRS (diagrama panorámico de estado)

Hoja 6 (de 8)



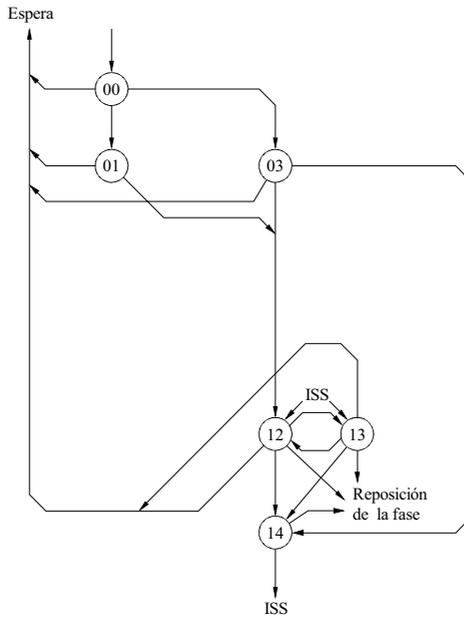
Número de estado	Descripción de estado	Hoja de referencia	Contadores en funcionamiento	Contadores de supervisión
00	SR7 desocupado	1-7	n_5	$n_2 = 32$ ciclos
01	Espera a CB2	1-7	n_5	$n_3 = 32$ ciclos
02	Espera a CB3	1-7	n_5	$n_5 = 32$ ciclos
03	Espera a CB3	1-7	n_5	
04	Espera a CB1	1-7	n_5	
08	Espera a ID1	2-7	n_2, n_5	
09	Espera a ID2	2-7	n_2, n_5	
10	Espera a ID3	2-7	n_2, n_5	
11	Espera a EOI	3-7	n_2, n_5	
12	Espera a Bloque 1	1-11	n_3, n_5	
13	Espera a Bloque 2	1-11	n_3, n_5	
14	Espera a $\beta\alpha\beta$	2-11	n_3, n_5	

D44

APÉNDICE 12

Procedimiento de puesta en fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación llamada) y flujo de tráfico si la estación está en la posición IRS (diagrama panorámico de estado)

Hoja 7 (de 8)



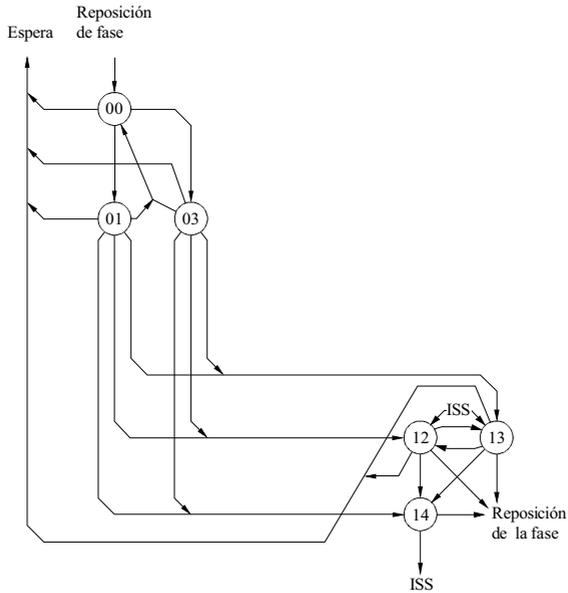
Número de estado	Descripción de estado	Hoja de referencia	Contadores en funcionamiento	Contadores de supervisión
00	S4 desocupado	1-8		$n_3 = 32$ ciclos
01	Espera a CB2	1-8		
03	Espera a CB1	1-8		
12	Espera a Bloque 1	1-11	n_3	
13	Espera a Bloque 2	1-11	n_3	
14	Espera a $\beta\alpha\beta$	2-11	n_3	

D45

APÉNDICE 12

Procedimiento de reposición de fase sin identificación automática en el caso de una identidad de llamada de 4 señales (estación llamada) y flujo de tráfico si la estación está en la posición IRS (diagrama panorámico de estado)

Hoja 8 (de 8)



Número de estado	Descripción de estado	Hoja de referencia	Contadores en funcionamiento	Contadores de supervisión
00	SR4 desocupado	1-9	n_5	$n_2 = 32$ ciclos
01	Espera a CB2	1-9	n_5	$n_3 = 32$ ciclos
03	Espera a CB1	1-9	n_5	$n_5 = 32$ ciclos
12	Espera a Bloque 1	1-11	n_3, n_5	
13	Espera a Bloque 2	1-11	n_3, n_5	
14	Espera a $\beta\alpha\beta$	2-11	n_3, n_5	

D46

RECOMENDACIÓN UIT-R M.633-4*

Características de transmisión de un sistema de radiobalizas de localización de siniestros por satélite (RLS por satélite) que utiliza un sistema de satélites en la banda de 406 MHz

(1986-1990-2000-2004-2010)

Cometido

En esta Recomendación se facilitan las características de transmisión de un sistema de radiobalizas de localización de siniestros por satélite (RLS por satélite) que utiliza un sistema de satélites en la banda de 406 MHz.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que las RLS por satélite pueden utilizarse para alerta de socorro en los sistemas terrestres, marítimos y aeronáuticos;
- b) que pueden emplearse RLS por satélite con características comunes en diversos entornos de funcionamiento;
- c) que las RLS por satélite constituyen uno de los medios prioritarios de alerta en el Sistema Mundial de Socorro y Seguridad Marítimos (SMSSM) de la Organización Marítima Internacional (OMI);
- d) que todos los barcos a los que se refiere el Capítulo IV del Convenio Internacional para la Seguridad de la Vida Humana en el Mar (SOLAS), 1974, (modificado en 1988) están obligados por la Regla IV/7.1.6 a llevar una RLS por satélite a partir del 1 de agosto de 1993;
- e) que la Regla IV/7.1.6 del Convenio SOLAS prevé la incorporación de una RLS por satélite que funcione a través de una banda en 406 MHz;
- f) que todas las aeronaves y helicópteros a los que se aplican las Partes I, II y III del Anexo 6 del Convenio de Aviación Civil Internacional tienen que llevar al menos una RLS por satélite que funcione en la banda de 406 MHz (al que se hace referencia como transmisor localizador de siniestros (ELT) en la documentación de la OACI),

observando

- a) la disponibilidad actual y prevista de satélites operacionales del tipo Cospas-Sarsat en órbita;
- b) la disponibilidad actual y prevista del sistema terrestre Cospas-Sarsat,

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI), de la Organización de Aviación Civil Internacional (OACI), de la Organización Internacional de Telecomunicaciones Móviles por Satélite (IMSO) y la Secretaría del sistema Cospas-Sarsat.

recomienda

1 que las características de transmisión y los formatos de datos de las RLS por satélite que funcionen mediante un sistema de satélites, en la banda de 406 MHz, sean conformes al Documento Cospas-Sarsat, C/S T.001 (Edición 3, Revisión 10, octubre de 2009 titulada, Especificación de las balizas de socorro Cospas-Sarsat en la banda de 406 MHz).

NOTA 1 – Es posible obtener gratuitamente una copia del Documento C/S T.001 (Edición 3, Revisión 10, octubre de 2009) en la Secretaría del sistema Cospas-Sarsat (Correo-e: cospas_sarsat@imso.org) o en el sitio web del sistema Cospas-Sarsat.

RECOMENDACIÓN UIT-R S.672-4*

Diagramas de radiación de antenas de satélite para utilizar como objetivo de diseño en el servicio fijo por satélite que emplea satélites geostacionarios

(1990-1992-1993-1995-1997)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que el empleo de antenas de estación espacial con los mejores diagramas de radiación actuales conducirá a una utilización más eficaz del espectro radioeléctrico y de la órbita de los satélites geostacionarios;
- b) que en las estaciones espaciales operacionales se utilizan tanto antenas elípticas (o circulares) con un solo alimentador, como antenas de haz conformado con múltiples alimentadores;
- c) que aunque se está perfeccionando el diseño de antenas de estación espacial, todavía se requiere información antes de que pueda adoptarse un diagrama de radiación de referencia a fines de coordinación;
- d) que la adopción de un diagrama de radiación que sirva de objetivo de diseño para las antenas de estación espacial estimulará la fabricación y utilización de antenas que contribuyan a una utilización eficaz de la órbita;
- e) que a fines de coordinación sólo es necesario especificar las características de radiación de la antena de la estación espacial en las direcciones de la interferencia potencial;
- f) que para una aplicación más amplia, las expresiones matemáticas deberían concordar de la manera más sencilla posible con las predicciones efectivas;
- g) que, sin embargo, esas expresiones deberían tener en cuenta las características de sistemas de antenas reales y ser adaptables a las nuevas tecnologías;
- h) que las dificultades de medición dan lugar a imprecisiones en el modelo de las antenas de vehículo espacial para ángulos grandes a partir del eje;
- j) que las dificultades debidas al tamaño de los lanzadores originan, a su vez, limitaciones en los valores de la relación D/λ de las antenas de satélite, sobre todo a frecuencias bajas, tales como las de las bandas de 6/4 GHz;
- k) que en el Anexo 1 figuran los parámetros del diagrama de radiación de las antenas de estación espacial, tales como el punto de referencia, la zona de cobertura y la ganancia máxima equivalente, que puedan utilizarse para definir un diagrama de antena de estación espacial de referencia;
- l) que se han desarrollado dos programas de computador para calcular los contornos de cobertura (véase el Anexo 2),

* La Comisión de Estudio 4 de Radiocomunicaciones efectuó modificaciones de redacción en esta Recomendación en 2001 de conformidad con la Resolución UIT-R 44 (AR-2000).

recomienda

1 que en el caso de las antenas de satélite con haces circulares o elípticos y un solo alimentador empleadas en el servicio fijo por satélite (SFS), se utilice el siguiente diagrama de radiación como objetivo de diseño fuera de la zona de cobertura:

$$G(\psi) = G_m - 3(\psi / \psi_b)^\alpha \quad \text{dBi} \quad \text{para} \quad \psi_b \leq \psi \leq a \psi_b \quad (1)$$

$$G(\psi) = G_m + L_N + 20 \log z \quad \text{dBi} \quad \text{para} \quad a \psi_b < \psi \leq 0,5b \psi_b \quad (2a)$$

$$G(\psi) = G_m + L_N \quad \text{dBi} \quad \text{para} \quad 0,5b \psi_b < \psi \leq b \psi_b \quad (2b)$$

$$G(\psi) = X - 25 \log \psi \quad \text{dBi} \quad \text{para} \quad b \psi_b < \psi \leq Y \quad (3)$$

$$G(\psi) = L_F \quad \text{dBi} \quad \text{para} \quad Y < \psi \leq 90^\circ \quad (4a)$$

$$G(\psi) = L_B \quad \text{dBi} \quad \text{para} \quad 90^\circ < \psi \leq 180^\circ \quad (4b)$$

donde:

$$X = G_m + L_N + 25 \log (b \psi_b) \quad \text{y} \quad Y = b \psi_b 10^{0,04(G_m + L_N - L_F)}$$

$G(\psi)$: ganancia para un ángulo ψ respecto a la dirección del haz principal (dBi)

G_m : ganancia máxima en la dirección del lóbulo principal (dBi)

ψ_b : mitad de la abertura del haz a 3 dB en el plano considerado (3 dB por debajo de G_m) (grados)

L_N : nivel de los lóbulos laterales próximos con relación a la ganancia máxima (dB) que exige el diseño del sistema

L_F = 0 dBi nivel de los lóbulos laterales lejanos (dBi)

z : (eje mayor/eje menor) para el haz de radiación

L_B : 15 + L_N + 0,25 G_m + 5 log z dBi o 0 dBi, tomándose entre ambos el valor más elevado.

NOTA 1 – Los diagramas aplicables a los haces elípticos exigen verificación experimental. Los valores de a que aparecen en el Cuadro 1 son provisionales.

CUADRO 1

L_N (dB)	a	b	α
-20	$2,58 \sqrt{(1 - \log z)}$	6,32	2
-25	$2,58 \sqrt{(1 - 0,8 \log z)}$	6,32	2
-30	–	6,32	–

Los valores numéricos de a , b y α para valores de $L_N = -20$ dB y -25 dB figuran en el Cuadro 1. La determinación de a y α para $L_N = -30$ dB requiere ulterior estudio; se invita a las administraciones a que faciliten datos que permitan determinar los valores de a y α para $L_N = -30$ dB;

2 que para las antenas de vehículos espaciales con haces conformados por múltiples alimentadores, en el SFS, se utilice como objetivo de diseño el diagrama de radiación seleccionado a partir de las fórmulas siguientes, dependiendo de la clase de antena y de la gama de valores de la relación de exploración.

Definición de clases de antenas

- Definición de antenas de clase A:
Las antenas de clase A son aquellas en las que la posición bajo el eje de puntería se encuentra dentro de la zona de cobertura.
- Definición de antenas de clase B:
Las antenas de clase B son aquellas en las que la posición bajo el eje de puntería está fuera de las zonas de cobertura para uno o más de los haces.

Definición de relación de exploración

Existen dos definiciones de relación de exploración:

La relación de exploración, δ , que se menciona en el § 2.1 se define como la distancia angular entre el centro de la cobertura (definido como el centro de la elipse de área mínima) y el punto del borde de la zona de cobertura, dividida por la abertura angular del haz componente.

La relación de exploración, S , utilizada en los § 2.2 y 2.3 se define como la distancia angular entre el eje de puntería de la antena y el punto del borde de la zona de cobertura, dividida por la abertura angular del haz componente.

En la determinación inicial de la parte del *recomienda* que es aplicable a una antena específica de clase A, debe utilizarse la definición de relación de exploración δ ;

2.1 que para antenas de clase A con valores de relación de exploración $\delta \leq 3,5$:

$$G_{\text{dBi}}(\Delta\Psi) = \begin{cases} G_{ep} + 0,256 - 13,065 \left(\frac{\Delta\Psi}{Q\Psi_0} + 0,5 \right)^2 & \text{para } 0 \leq \frac{\Delta\Psi}{\Psi_0} \leq 0,8904 Q \\ G_{ep} - 25 & \text{para } 0,8904 Q < \frac{\Delta\Psi}{\Psi_0} \leq 1,9244 Q \\ G_{ep} - 25 + 20 \log \left(\frac{1,9244 Q \Psi_0}{\Delta\Psi} \right) & \text{para } 1,9244 Q < \frac{\Delta\Psi}{\Psi_0} \leq 18 / \Psi_0 \end{cases}$$

donde:

$\Delta\Psi$: ángulo (grados) a partir del contorno de cobertura convexo a un punto fuera de la región de cobertura en una dirección normal a los lados del contorno

G_{ep} : ganancia de cresta equivalente (dBi)
= $G_e + 3,0$

Ψ_0 : abertura del haz de la potencia mitad del haz componente (grados)
= $72 (\lambda/D)$

λ : longitud de onda (m)

D : diámetro físico del reflector (m)

$$Q = 10 \left(\frac{0,000075 (\delta - 1/2)^2}{[(F/D_p)^2 + 0,02]^2} \right)$$

δ : relación de exploración tal como se define en el § 2 anterior

F/D_p : relación entre la longitud focal del reflector F y el diámetro D_p de la parábola correspondiente

$$D_p = 2(d + h)$$

d : diámetro de la apertura proyectada del paraboloide descentrado

h : altura descentrada al borde del reflector;

2.2 que para las antenas de clase A con valores de relación de exploración $S \geq 5$:

$$G_{\text{dBi}}(\Delta\Psi) = \begin{cases} G_e - B \left[\left(1 + \frac{\Delta\Psi}{\Psi_b} \right)^2 - 1 \right] & \text{para } 0^\circ \leq \Delta\Psi \leq C \Psi_b \\ G_e - 22 & \text{para } C \Psi_b < \Delta\Psi \leq (C + 4,5) \Psi_b \\ G_e - 22 + 20 \log_{10} \left[\frac{(C + 4,5) \Psi_b}{\Delta\Psi} \right] & \text{para } (C + 4,5) \Psi_b < \Delta\Psi \leq 18^\circ \end{cases}$$

donde:

$\Delta\Psi$: ángulo (grados) a partir del contorno de cobertura convexo en una dirección normal a los lados del contorno

G_e : ganancia en el borde de la zona de cobertura (dBi)

$$B = B_0 - (S - 1,25) \Delta B \text{ para } S \geq 5$$

$$B_0 = 2,05 + 0,5 (F/D - 1) + 0,0025 D/\lambda$$

$$\Delta B = 1,65 (D/\lambda)^{-0,55}$$

Ψ_b : radio del haz puntual

$$= 36 \lambda/D$$

λ : longitud de onda (m)

D : diámetro físico del reflector (m)

$$C = \sqrt{1 + \frac{22}{B}} - 1$$

S : relación de exploración, tal como se define en el § 2 anterior

F/D : relación entre la longitud focal y el diámetro físico de la antena;

2.3 que para antenas de clase B que utilizan únicamente la relación de exploración S (para $S \geq 0$):

$$G_{\text{dBi}}(\Delta\Psi) = \begin{cases} G_e - B \left[\left(1 + \frac{\Delta\Psi}{\Psi_b} \right)^2 - 1 \right] & \text{para } 0^\circ \leq \Delta\Psi \leq C \Psi_b \\ G_e - 17 + 18,7012 \log_{10} \left(\cos \left[\frac{\Delta\Psi - C \Psi_b}{\Psi_b} \right] \right) & \text{para } C \Psi_b < \Delta\Psi \leq (C + 1) \Psi_b \\ G_e - 22 & \text{para } (C + 1) \Psi_b < \Delta\Psi \leq (C + 4,5) \Psi_b \\ G_e - 22 + 20 \log_{10} \left[\frac{(C + 4,5) \Psi_b}{\Delta\Psi} \right] & \text{para } (C + 4,5) \Psi_b < \Delta\Psi \leq 18^\circ \end{cases}$$

donde:

$\Delta\Psi$: ángulo (grados) a partir del contorno de cobertura convexo en una dirección normal a los lados del contorno

G_e : ganancia en el borde de la zona de cobertura (dBi)

$$B = B_0 - (S - 1,25) \Delta B \text{ para } S \geq 0$$

$$B_0 = 2,05 + 0,5 (F/D - 1) + 0,0025 D/\lambda$$

$$\Delta B = 1,65 (D/\lambda)^{-0,55}$$

Ψ_b : radio del haz puntual

$$= 36 \lambda/D$$

λ : longitud de onda (m)

D : diámetro físico del reflector (m)

$$C = \sqrt{1 + \frac{17}{B}} - 1$$

S : relación de exploración tal como se define en el § 2 anterior

F/D : relación entre la longitud local y el diámetro físico de la antena;

2.4 que para las antenas de clase A con valores de relación de exploración entre $\delta > 3,5$ y $S < 5$, el objetivo de diseño sigue en estudio. Se precisan estudios en particular sobre la ampliación a esta región de las ecuaciones dadas en los § 2.1 y 2.2. En el Anexo 1 se describe un posible método para ampliar el objetivo de diseño a esta región. Para la definición de relaciones de exploración, δ y S , y sus aplicaciones, véase el § 2;

2.5 que las siguientes Notas se consideren parte de los anteriores § 2.1 y 2.2:

NOTA 1 – Se definirá la zona de cobertura como el contorno definido por el polígono que une los puntos que rodean la zona de servicio, empleando el método indicado en el Anexo 2.

NOTA 2 – En el caso de los cortes, cuando el contorno de ganancia a -3 dB quede fuera del contorno de la zona de cobertura construida, el diagrama objetivo de diseño debe basarse en el contorno de ganancia a -3 dB.

NOTA 3 – La presente Recomendación se aplicará sólo en la dirección de un sistema sensible a la interferencia, es decir, no hace falta que se aplique en aquellas direcciones en las que no exista ninguna posibilidad de causar interferencias a otras redes (por ejemplo, regiones oceánicas inhabitadas o regiones fuera del horizonte terrestre). El 10% de los cortes pueden superar el diagrama objetivo de diseño.

NOTA 4 – La presente Recomendación no se aplica a las antenas que funcionan en banda de frecuencia doble. Las antenas que utilizan el error de fase inducido por el reflector para lograr ensanchamiento del haz pertenecen a esta categoría y requieren estudios ulteriores.

ANEXO 1

Diagramas de antenas de satélite en el servicio fijo por satélite

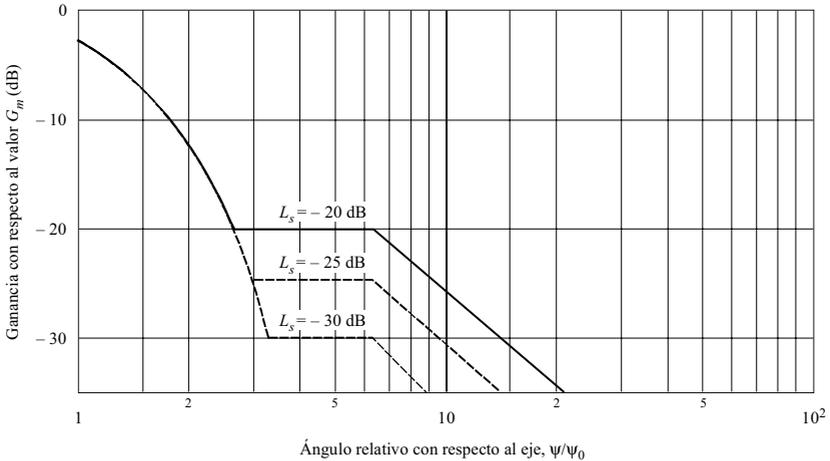
1 Diagramas de radiación de referencia de las antenas de satélite

1.1 Haces circulares con un solo alimentador

El diagrama de radiación de la antena del satélite es importante tanto en la región del lóbulo principal como en la de los lóbulos laterales más lejanos. De ahí que los diagramas posibles comiencen en el contorno a -3 dB del lóbulo principal y se dividan en las cuatro regiones que se ilustran en la Fig. 1.

Sin embargo, se tropieza con dificultades para aplicar a un haz no circular el diagrama postulado. Se invita por lo tanto a las administraciones a que presenten mediciones de diagramas de radiación de antenas con haces que no sean circulares simples.

FIGURA 1
Función de la envolvente del diagrama de radiación



$$\begin{aligned}
 G(\psi) &= G_m - 3 (\psi/\psi_0)^2 && \text{dBi} && \text{para } \psi_0 \leq \psi \leq a \psi_0 && \text{(I)} \\
 G(\psi) &= G_m + L_s && \text{dBi} && \text{para } a \psi_0 < \psi \leq b \psi_0 && \text{(II)} \\
 G(\psi) &= G_m + L_s + 20 - 25 \log (\psi/\psi_0) && \text{dBi} && \text{para } b \psi_0 < \psi \leq \psi_1 && \text{(III)} \\
 G(\psi) &= 0 && \text{dBi} && \text{para } \psi_1 < \psi && \text{(IV)}
 \end{aligned}$$

siendo:

- $G(\psi)$: ganancia para un ángulo ψ respecto del eje del haz (dBi)
- G_m : ganancia máxima en la dirección del lóbulo principal (dBi)
- ψ_0 : mitad de la anchura del haz a 3 dB en el plano considerado (3 dB por debajo de G_m) (grados)
- ψ_1 : valor de ψ cuando $G(\psi)$ en la ecuación (III) es igual a 0 dBi
- L_s : nivel requerido de los lóbulos laterales próximos (dB) con respecto a la ganancia máxima
- a, b : los valores numéricos que se indican a continuación:

L_s	a	b
-20	2,58	6,32
-25	2,88	6,32
-30	3,16	6,32

0672-01

1.2 Haces elípticos con un solo alimentador

Las funciones indicadas en la Fig. 1 definen una envolvente máxima para los primeros lóbulos laterales a un nivel de -20 dB respecto a la ganancia máxima, y este diagrama se aplica a antenas de diseño sencillo. Sin embargo, en interés de una mejor utilización de la capacidad de la órbita, puede ser deseable reducir este nivel a -30 dB y utilizar antenas de diseño más complicado. El diagrama adoptado por la Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones para la radiodifusión por satélite (Ginebra, 1977) (CAMR RS-77) para las antenas de satélites de radiodifusión satisface

esta exigencia, y se está consiguiendo ya, por lo que debe aplicarse en ese caso. Pueden ser convenientes estudios adicionales para determinar la viabilidad de obtener niveles de lóbulos laterales reducidos en la práctica, particularmente con relación a las bandas de 6/4 GHz.

1.3 Haces conformados con alimentación múltiple

Un diagrama similar aplicable a los haces conformados debe basarse en un análisis de varios de dichos haces y también en consideraciones teóricas. Deben especificarse parámetros adicionales, tales como el diámetro del haz elemental y el nivel de los dos primeros lóbulos laterales. Además, la sección transversal y los medios de medición de ángulos forman parte de la definición del diagrama.

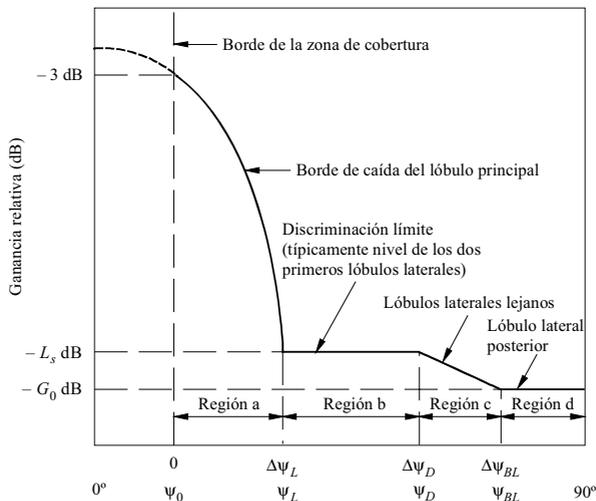
La consideración importante en la producción de tal referencia es la discriminación a conseguir a partir del borde de cobertura de todos los tipos de antena, incluyendo la de haz conformado más compleja, en función de la separación angular de las zonas de cobertura, vistas desde la órbita. El diagrama de radiación de una antena de haz conformado es exclusivo de la misma, y viene determinado principalmente por los siguientes factores operacionales y técnicos:

- configuración de la zona de cobertura,
- longitud del satélite,
- apertura máxima de la antena,
- diseño del alimentador y decrecimiento gradual de la iluminación,
- diámetro de la apertura del reflector normalizado (D/λ),
- relación entre la distancia focal y el diámetro de apertura (F/D),
- número de reutilizaciones de frecuencia y de haces independientes,
- número de elementos alimentadores utilizados,
- anchuras de banda,
- requisitos de ortogonalidad en la polarización,
- región de cobertura angular total ofrecida,
- estabilidad de fase del elemento alimentador y excitaciones de amplitud,
- requisitos sobre posibilidad de reconfiguración,
- número de posiciones orbitales desde las que hay que ofrecer coberturas del haz,
- tolerancias conseguidas en la superficie del reflector,
- puntería del haz (obtenida de la ubicación del satélite o por emplazamiento independiente del haz mediante radiobalizas de seguimiento desde Tierra),
- degradaciones de las componentes del haz debidas a aberraciones en la exploración relacionadas con la configuración específica del reflector o de la antena (reflector sencillo, reflector doble, sistemas de reflector conformado sin eje focal, sistemas de radiación directa, etc.).

Por todo lo anterior, pueden presentarse algunas dificultades en el desarrollo de un diagrama de radiación de referencia único para las antenas de haz conformado.

El diagrama de referencia de la Fig. 1 no es satisfactorio para las antenas de haz conformado, puesto que un parámetro esencial del diagrama de referencia es ψ_0 , mitad de la anchura de haz a -3 dB, en tanto que el centro del haz de un haz conformado está mal definido y no corresponde en gran medida a la respuesta fuera del haz. Un diagrama de referencia sencillo compuesto de cuatro segmentos solamente, como se ilustra en la Fig. 2, puede ser más satisfactorio como base de un diagrama de referencia. La inclinación del borde de caída de este diagrama estaría en función de la distancia angular fuera del contorno de cobertura.

FIGURA 2
Posible forma del diagrama de radiación de referencia



$\Delta\psi$: Ángulo fuera del eje con relación al borde de la zona de cobertura (que se supone equivalente al contorno a -3 dB)

ψ : Ángulo fuera del eje con relación al punto de referencia

0672-02

Otro parámetro que es preciso definir es la dirección particular en que medir esta distancia angular. Un método consiste en medir este ángulo ortogonal desde el contorno de ganancia constante que corresponda más a la zona de cobertura. Este método plantea dificultades cuando algunas partes del contorno de la ganancia son cóncavas, como ocurre con los diagramas conformados crecientes. Para este tipo de diagramas, la dirección ortogonal alejada de un contorno puede cortarse con la ganancia de la zona de cobertura. Desde el punto de vista del diseño de la antena, la dificultad para lograr una buena discriminación en la porción cóncava de un diagrama aumenta con el grado de concavidad. Otro método que permite obviar estos problemas consiste en circunscribir la zona de cobertura mediante un contorno sin concavidad, y medir luego los ángulos ortogonalmente desde este contorno, que se considera como borde de cobertura. Pueden aplicarse otros métodos para definir la dirección de medición; por ejemplo, puede utilizarse como punto de referencia el centro de una elipse circunscrita, pero para todo diagrama de referencia se necesita una definición inequívoca (véanse los § 2.1 y 2.2).

Una vez definida la dirección, los diagramas de radiación pueden dividirse en las siguientes cuatro regiones de interés:

Región a: Borde de caída del lóbulo principal (borde de cobertura con respecto al ángulo de discriminación límite)

Se supone que esta región abarca lo que se considera las regiones de cobertura adyacentes. El aislamiento requerido entre redes de satélites se obtendría mediante una combinación de discriminación de antena de satélite y separación orbital.

Una función sencilla para representar esta región podría revestir una forma análoga a la indicada en la ecuación (I) de la Fig. 1.

Región b: Región de cobertura no adyacente

Esta región comienza donde el diagrama de radiación produce suficiente discriminación para permitir a satélites que ocupan casi la misma posición dar servicio a zonas no adyacentes ($\Delta\psi_L$ en la Fig. 2). La discriminación límite (L_S) puede hallarse entre -20 y -30 dB.

Región c: Región de lóbulos laterales lejanos**Región d:** Región del lóbulo posterior

Cada una de estas regiones cubre los lóbulos laterales de orden más elevado y se aplica a zonas de servicio muy espaciadas y, en aquellas bandas de frecuencia utilizadas de forma bidireccional, a partes de la órbita. En este último caso hay que tener cuidado cuando se consideren ángulos muy alejados del eje, puesto que las reflexiones imprevistas en el «bus» del satélite y los desbordamientos provocados por el reflector principal pueden producir efectos significativos. Hasta obtener más información al respecto se sugiere utilizar una envolvente de la ganancia mínima de 0 dBi (Región d de la Fig. 2).

2 Modelos de diagrama de radiación de haz conformado

A efectos de establecer un modelo de haz conformado previo al diseño práctico de la antena, podría utilizarse un diagrama de referencia simplificado. Se presentan a continuación dos modelos que pueden generar diagramas de ese tipo y sus parámetros asociados. Los dos modelos pueden utilizarse para realizar estudios de interferencia con ayuda de computador y, si se utilizan conjuntamente con mapas coordenados con respecto a un satélite, para aplicaciones manuales. En una última fase, esos modelos podrían servir de base para establecer un diagrama o diagramas que son objeto de la presente Recomendación. Sin embargo, sería aconsejable aplicar los «perfiles» de diagrama resultantes sólo en la dirección de un sistema sensible a la interferencia. En otras palabras, no deben aplicarse en direcciones en que no haya posibilidad de interferir a otras redes (es decir, fuera del contorno de la Tierra, en regiones oceánicas inhabitadas, etc.).

2.1 Representación de la zona de cobertura

Son varios los métodos que se han propuesto anteriormente para la representación de la zona de servicio de las antenas del SFS. Uno de ellos consiste en medir la distancia angular externa a la zona de cobertura en una dirección normal a la superficie de la zona de servicio (contorno de ganancia constante), tal como ésta se ve desde el satélite. En la práctica, el contorno de ganancia se diseña de modo que se ajuste lo mejor posible a la zona de servicio, por lo que es de prever que entre la medición sobre la zona de servicio y la medición sobre el contorno de ganancia constante haya muy poca diferencia. Sin embargo, en ciertos casos en que hay partes de los contornos de ganancia cóncavas, como en los diagramas con forma de media luna, este método plantea dificultades. En tales diagramas, la dirección ortogonal hacia el exterior del contorno puede cortar una segunda vez la zona de cobertura, creando así ambigüedades (Fig. 3a)). Otra dificultad que se plantea en este caso radica en que en una determinada ubicación situada fuera de la zona de cobertura puede haber más de un punto de la zona de servicio en que la línea que une al observador con el punto de dicha zona sea normal al contorno de ésta en dicho punto (Fig. 3a)).

Sin embargo, se ha elaborado un método que soslaya las dificultades precedentemente mencionadas utilizando mediciones angulares normales a la zona de cobertura y diagramas de radiación que comprenden concavidades. Este método consta de varias construcciones gráficas y se expone paso por paso en el Anexo 2.

Además este procedimiento paso por paso se puede simplificar utilizando un contorno de cobertura sólo convexo. Para producir este contorno se sigue el procedimiento descrito en el Anexo 2, con la excepción de que sólo se consideran los ángulos convexos, es decir, aquéllos en los que el círculo está dentro del contorno de cobertura. El contorno de cobertura resultante se representa en la Fig. 3b).

Otra forma de representar los diagramas de haz conformado consiste en circunscribir la zona de cobertura real por una elipse de área mínima. La distancia angular se mide desde el borde de la elipse en dirección perpendicular a la periferia de la elipse. La ventaja del procedimiento consiste en la facilidad relativa de escribir programas de computador de alta eficiencia para definir este procedimiento de medición angular. Sin embargo, esta representación tiende a sobrestimar considerablemente la zona definida por la zona de servicio real.

Otro método de carácter mixto, proporciona una definición unívoca que permite representar la zona de cobertura de un haz conformado. El método consiste en inscribir la cobertura geográfica en una elipse de superficie mínima para definir el centro de la zona de cobertura. Éste no representa necesariamente el centro del haz, y sólo se utiliza para definir el eje de los cortes del diagrama. Una vez que se ha definido el centro de la zona de cobertura, la elipse de área mínima queda desprovista de aplicación.

Se utiliza entonces un polígono convexo para definir los límites de la zona de cobertura. El número de lados del polígono se determina basándose en que debe circunscribir la zona de cobertura de la forma más precisa posible y que debe ser de forma convexa. En la Fig. 3c) se muestra un ejemplo típico para la zona de servicio representada. Las direcciones angulares son radiales desde el centro de la zona de cobertura.

Para un lugar de observación externo a la zona de cobertura, la dirección de aplicación de la plantilla y las distancias angulares están definidas inequívocamente con respecto al centro de la zona de cobertura. Sin embargo, este método tiende a subestimar la separación angular entre los contornos de ganancia fuera de la zona de cobertura, cuando el ángulo del contorno radial con respecto al contorno de cobertura deja de ser normal de manera importante.

En resumen, el método más aceptable, tanto por lo que se refiere a exactitud como a facilidad de construcción, parece ser el empleo del contorno de cobertura sólo convexo, midiéndose la distancia angular según una dirección normal a los lados del contorno, tal como se muestra en la Fig. 3b).

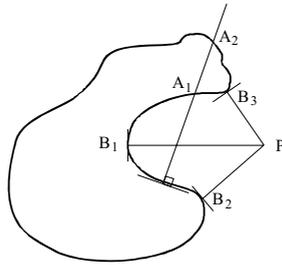
2.2 Ganancia máxima equivalente

En las situaciones en que no es preciso ajustar el haz para compensar la variación de las condiciones de propagación a lo largo de toda la zona de servicio, la mínima ganancia en la zona de cobertura obtenida en el contorno de dicha zona se considera de un valor 3 dB inferior que la ganancia máxima equivalente (G_{ep}). En la práctica, la ganancia máxima real puede ser superior o inferior a la ganancia máxima equivalente y no tiene por qué producirse necesariamente en el eje.

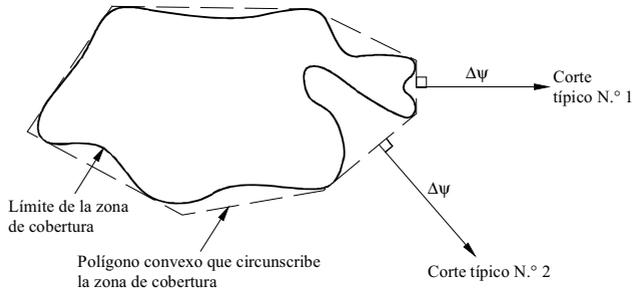
En algunas situaciones puede existir una gran variación de las condiciones de propagación sobre la zona de servicio o puede que las características del servicio exijan un ajuste especial del haz a la forma de la zona de servicio. En estos casos, se calcula la mínima ganancia relativa que se precisa (con respecto a la ganancia media sobre el contorno de la zona de cobertura) en cada vértice del polígono y se utiliza una interpolación lineal para determinar la ganancia relativa en los acimutes intermedios partiendo del acimut del eje del haz. En estas condiciones, la ganancia en el contorno de la zona de cobertura depende de la dirección.

Obsérvese que si se trata de un haz conformado, la variación de la ganancia dentro de la zona de cobertura no se relaciona con la reducción de la ganancia en zonas más allá del borde de cobertura. El rendimiento de la antena dentro de la zona de cobertura, incluida la ganancia, no se relaciona con la interferencia introducida en sistemas adyacentes. La variación de la ganancia dentro de la zona de cobertura, por lo tanto no necesita caracterizarse en diagramas de referencia de haces conformados.

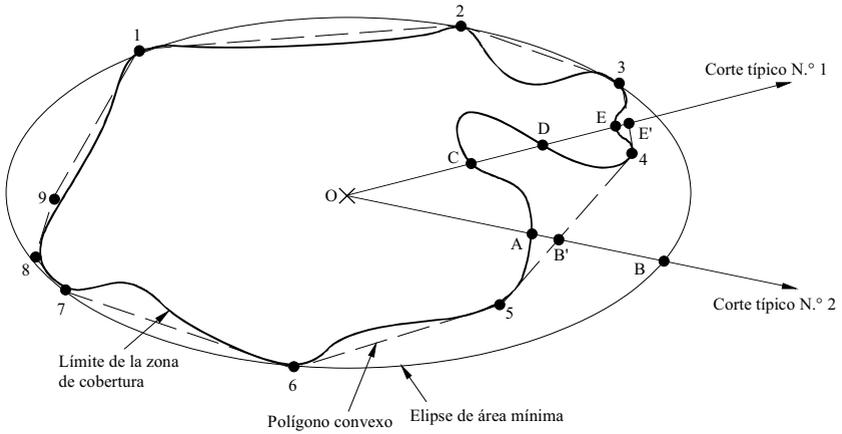
FIGURA 3
Distintas representaciones de la zona de cobertura



a)



b) Medición del ángulo $\Delta\psi$ del contorno de cobertura convexo



c)

0672-03

2.3 Tamaño del haz elemental

Los niveles de los lóbulos laterales se determinan a partir de la función iluminación de la apertura. Si se considera esta función de la forma:

$$f(x) = \cos^N \left(\frac{\pi}{2} \cdot x \right) \quad |x| \leq 1 \quad (5)$$

esta función toma el valor de cero en el borde de la apertura para $N > 0$. El radio del pequeño haz elemental, en función del nivel de los lóbulos laterales (dB) y de la relación D/λ , viene dado, en el margen que interesa, aproximadamente por la fórmula:

$$\psi_b = (16,56 - 0,775 L_s) \lambda / D \quad \text{grados} \quad (6)$$

donde L_s es el nivel relativo (dB) de los dos primeros lóbulos laterales.

Esta expresión pone de manifiesto el compromiso existente entre el diámetro de la antena, el nivel de los lóbulos laterales y la inclinación de las regiones de caída del lóbulo principal. Se ha obtenido ajustando los resultados obtenidos mediante cálculos para diferentes niveles de lóbulos laterales. Esta relación se ha utilizado como punto de partida en los modelos descritos más abajo.

2.4 Desarrollo de modelos de diagrama copolar de referencia

En este punto se presentan varios diagramas copolares generalizados, para futuras antenas de haz conformado, basados en medidas realizadas sobre varias antenas de haz conformado (satélites Brazilsat, Anik-C, Anik-E, TDRSS, Intelsat-V, G-Star, Intelsat-VI, Intelsat-VII y Cobra) y en consideraciones teóricas.

Algunos modelos precedentes no permitían cuantificar los efectos de ensanchamiento del haz. Los modelos que se indican a continuación abordan desde dos puntos de vista distintos estos efectos, que son esenciales para predecir con exactitud el comportamiento de las antenas de haz conformado.

2.4.1 Primer modelo

El diagrama de haz conformado que se expone a continuación está basado en parámetros primarios y secundarios. Los parámetros primarios son: el tamaño del haz elemental, la anchura de la zona de cobertura en la dirección pertinente, y el nivel de cresta de los lóbulos laterales. Los parámetros secundarios son: el parámetro de bloqueo, la desviación de la superficie y el número de anchuras de haz exploradas. El efecto de los parámetros secundarios en la radiación de la antena es el ensanchamiento del haz principal y el aumento del nivel de los lóbulos laterales. Aunque el parámetro que más influye en el ensanchamiento del haz es el número de anchuras de haz exploradas, se indica también el efecto de los otros dos parámetros, para mayor detalle. Sin embargo, no debe pasarse por alto el efecto producido por el bloqueo sobre el nivel de los lóbulos laterales. Es cierto que, por limitaciones de orden práctico, incluso cuando el diseño de una antena de satélite requiere que se mantenga el criterio de ausencia de bloqueo, por lo general, hay un cierto nivel de bloqueo en el borde. En particular, el bloqueo en el borde es muy probable que ocurra en el caso de antenas de polarización lineal doble que utilizan una apertura común; así por ejemplo, los reflectores de rejilla doble utilizados en los satélites Anik-E, G-Star, Anik-C, Brazilsat, etc. Esto se debe a la separación requerida entre los focos de los dos reflectores solapados, para cumplir los requisitos de aislamiento y debido al volumen necesario para dar cabida a dos conjuntos de bocinas.

En las regiones de los lóbulos laterales alejados hay muy poca información medida en la cual basar un modelo. Las reflexiones producidas en la estructura del satélite, los desbordamientos producidos por los elementos del sistema de alimentación y la radiación directa procedente del agrupamiento de la alimentación pueden provocar incertidumbres, en los valores de los parámetros en direcciones

angulares que se apartan bastante del eje, que invalidan las estimaciones teóricas realizadas. La medida en esta región es muy difícil y en consecuencia se precisan más estudios para ganar confianza en el modelo en esta región. Mientras tanto se recomienda una ganancia mínima de meseta de 0 dBi.

Hay que señalar que el diagrama que se sugiere sólo debe aplicarse en las direcciones en las que deba considerarse el nivel de los lóbulos laterales. En direcciones no críticas, por ejemplo regiones oceánicas o más allá del limbo de la Tierra o en cualquier otra dirección en la que no interesa conocer el valor de la interferencia, no es preciso que este diagrama sea un modelo representativo.

Modelo copolar general I

Se propone el siguiente modelo de tres segmentos que representa la envolvente de un diagrama de radiación de la antena de un satélite de haz conformado fuera de la zona de cobertura:

Región del borde de caída del lóbulo principal:

$$G_{\text{dBi}}(\Delta\psi) = G_{ep} + U - 4V \left(\frac{\Delta\psi}{Q \psi_0} + 0,5 \right)^2 \quad \text{para} \quad 0 \leq \Delta\psi \leq W \cdot Q \cdot \psi_0$$

Región de lóbulos laterales adyacentes al principal:

$$G_{\text{dBi}}(\Delta\psi) = G_{ep} + SL \quad \text{para} \quad W \cdot Q \cdot \psi_0 \leq \Delta\psi \leq Z \cdot Q \cdot \psi_0$$

Región de lóbulos laterales lejanos:

$$G_{\text{dBi}}(\Delta\psi) = G_{ep} + SL + 20 \log(Z \cdot Q \cdot \psi_0 / \Delta\psi) \quad \text{para} \quad Z \leq \Delta\psi \leq 18$$

donde:

$\Delta\psi$: ángulo con respecto al borde de la zona de cobertura (grados)

$G_{\text{dBi}}(\Delta\psi)$: ganancia (dBi) para $\Delta\psi$

G_{ep} : ganancia máxima equivalente

$$G_{ep} = G_e + 3,0 \text{ (dBi)}$$

ψ_0 : diámetro para potencia mitad del haz principal (grados)

$$\psi_0 \approx (33,12 - 1,55 SL) \lambda / D$$

λ : longitud de onda (m)

D : diámetro del reflector (m)

SL : nivel de lóbulos laterales con respecto al valor máximo (dB)

$U = 10 \log A$, $V = 4,3429 B$ son los parámetros del haz principal

$$B = [\ln(0,5/10^{0,1SL})] / [(16,30 - 3,345 SL) / (16,56 - 0,775 SL)]^2 - 1]$$

$$A = 0,5 \exp(B)$$

$$W = (-0,26 - 2,57 SL) / (33,12 - 1,55 SL)$$

$$Z = (77,18 - 2,445 SL) / (33,12 - 1,55 SL)$$

Q : factor de ensanchamiento del haz debido a los efectos secundarios:

$$Q = \exp[8 \pi^2 (\epsilon / \lambda)^2] \cdot [\eta_i(\Delta)]^{-0,5} \cdot 10^{\left(\frac{0,000075 (\delta - 1/2)^2}{[(F/D_p)^2 + 0,02]^2} \right)} \quad (7)$$

Las variables de la ecuación (7) se definen como sigue:

ϵ : error cuadrático medio (r.m.s.) de la superficie

Δ : parámetro de bloqueo (raíz cuadrada de la relación entre la zona bloqueada y la zona de apertura)

δ : número de anchuras de haz a partir de la dirección del eje

$$= \theta_0 / \psi_0$$

θ_0 : separación angular entre el centro de la zona de cobertura (centro de la elipse de mínima área) y el borde de dicha zona de cobertura

$$\eta_i(\Delta) = 1 - \Delta^2 \quad \text{para el caso de bloqueo central}$$

$$= [1 - [1 - A(1 - \Delta)^2] \Delta^2]^2 \quad \text{para el caso de bloqueo en el borde (8)}$$

A en la ecuación (8) es la altura del pedestal en la función de iluminación primaria $(1 - Ar^2)$ sobre el reflector y r es la distancia normalizada desde el centro en el plano de apertura del reflector ($r = 1$ en el borde). En la ecuación (7), F/D_p es el cociente entre la distancia focal y el diámetro de la parábola matriz. En la práctica, para un diseño de antena de satélite este cociente varía entre 0,35 y 0,45.

La ganancia en dirección de lóbulos laterales lejanos depende del desbordamiento del sistema de alimentación, y de los efectos de reflexión y refracción en la estructura del vehículo espacial. Estos efectos dependen de los diseños individuales y son, por tanto, de difícil generalización.

Como puede verse en la ecuación (7), el factor de ensanchamiento de haz, Q , depende del error cuadrático medio de superficie ε del parámetro de bloqueo Δ , del número de haces explorados δ y del cociente F/D_p . En la práctica, sin embargo, el efecto de ε y de Δ en el ensanchamiento del haz suele ser pequeño y puede despreciarse. De este modo, la ecuación (7) puede simplificarse así:

$$Q = 10^{\left(\frac{0,000075 (\delta - 1/2)^2}{[(F/D_p)^2 + 0,02]^2} \right)} \quad (9)$$

donde:

$$D_p = 2(d + h)$$

d : diámetro de la apertura proyectada del paraboloide descentrado

h : altura descentrada al borde del reflector.

La ecuación (9) pone claramente de manifiesto la dependencia del ensanchamiento de haz con respecto al número de haces explorados y al cociente F/D_p de la antena del satélite. Esta expresión es válida para un δ de hasta nueve anchuras de haz, valor más que suficiente para una cobertura global incluso en las bandas de 14/11 GHz, en la aplicación de otro modelo, para zonas de servicio del tamaño de Canadá, Estados Unidos de América o China, el valor de δ suele ser de uno o dos haces en la banda de 6/4 GHz y de unos cuatro haces en las bandas de 14/11 GHz. Así, para la mayoría de los sistemas el valor de Q suele estar por debajo de 1,1. En otras palabras, el efecto de ensanchamiento del haz es, por lo general, de aproximadamente el 10% de la anchura de banda del haz elemental de la antena de haz conformado.

Despreciando el ensanchamiento del haz principal debido al bloqueo y a los errores de superficie del reflector, y suponiendo un valor de caso más desfavorable de 0,35 para la relación F/D_p del reflector, el factor de ensanchamiento Q puede reducirse a:

$$Q = 10^{0,0037 (\delta - 1/2)^2}$$

En las bandas de 6/4 GHz puede obtenerse un nivel de lóbulos laterales de -25 dB sin gran dificultad utilizando una antena de bocina múltiple y reflector sólido, de aproximadamente 2 m de diámetro, cuya puesta en órbita sea posible mediante un lanzador del tipo PAM-D. Para lograr una discriminación de 30 dB se precisa una antena de mayor diámetro si hay que controlar o proteger un

margen angular apreciable. En las bandas de 14/11 GHz del SFS, la discriminación de 30 dB puede lograrse generalmente con la antena de 2 m de diámetro y el empleo de un alimentador de diseño más sofisticado.

Las ecuaciones anteriores para el diagrama de referencia dependen del ángulo de exploración del haz componente en el borde de cobertura en la dirección de cada corte particular para el que debe aplicarse el diagrama. Para un diagrama de referencia que se utilice como objetivo de diseño, es deseable un diagrama sencillo que dependa de un mínimo de parámetros. Por lo tanto, hay que seleccionar e incorporar en las ecuaciones anteriores un valor o valores de Q que sirvan para las coberturas típicas de satélite.

Se puede conseguir una pendiente de caída del haz principal más pronunciada en zonas de servicio de un satélite nacional típico en cooperación con zonas de cobertura regionales muy amplias; a la inversa, un diagrama de referencia que satisfaga una cobertura regional será demasiado holgado para coberturas de satélites nacionales.

Por lo tanto se propone simplificar el modelo 1 en los dos casos que se incluyen a continuación para las antenas de SFS. En tales casos, se supone un nivel uniforme del lóbulo lateral de -25 dB.

a) Zonas de cobertura pequeñas ($\delta < 3,5$)

La mayoría de las zonas de cobertura de los satélites nacionales se encuentran en esta categoría. Se toma el factor de ensanchamiento del haz Q como 1,10 para representar los diagramas de referencia de degradaciones de cuantía modesta en zonas de cobertura pequeña como:

$$G_{\text{dBi}}(\Delta\psi) = \begin{cases} G_{ep} + 0,256 - \frac{10,797}{\psi_0^2} (\Delta\psi + 0,55 \psi_0)^2 & \text{para } 0 \leq \Delta\psi \leq 0,9794 \psi_0 \\ G_{ep} - 25 & \text{para } 0,9794 \psi_0 < \Delta\psi \leq 2,1168 \psi_0 \\ G_{ep} - 25 + 20 \log(2,1168 \psi_0 / \Delta\psi) & \text{para } 2,1168 \psi_0 < \Delta\psi \leq 18 \end{cases}$$

b) Zonas de cobertura grandes ($\delta > 3,5$)

Las coberturas de semi-haz y globales de INTELSAT e INMARSAT constituyen ejemplos de zonas de cobertura grandes. Para representar la degradación del diagrama debido a una exploración grande, se toma un valor de 1,3 para el factor Q . Los diagramas de referencia aplicables para estas coberturas ($\delta > 3,5$) se definen como:

$$G_{\text{dBi}}(\Delta\psi) = \begin{cases} G_{ep} + 0,256 - \frac{7,73}{\psi_0^2} (\Delta\psi + 0,65 \psi_0)^2 & \text{para } 0 \leq \Delta\psi \leq 1,1575 \psi_0 \\ G_{ep} - 25 & \text{para } 1,1575 \psi_0 < \Delta\psi \leq 2,5017 \psi_0 \\ G_{ep} - 25 + 20 \log(2,5017 \psi_0 / \Delta\psi) & \text{para } 2,5017 \psi_0 < \Delta\psi \leq 18 \end{cases}$$

2.4.2 Segundo modelo

Resultará muy difícil proporcionar un diagrama relativamente sencillo que se pueda aplicar a toda una gama de antenas de satélite diferentes sin perjudicar a ningún diseño o sistema particular. Así pues, la plantilla aquí presentada en el modelo 2 no pretende describir una envolvente única sino una forma general. La plantilla se puede considerar no sólo para una aplicación única sino como una representación general de una familia de plantillas que describen antenas idóneas para muchas aplicaciones diferentes.

En el desarrollo de este modelo se ha intentado tomar plenamente en cuenta el ensanchamiento del haz producido a partir de los haces componentes explorados fuera de la referencia de puntería de una antena de haz conformado. Se ha puesto buen cuidado en abarcar los efectos de la interferencia

y del acoplamiento mutuo entre haces elementales adyacentes situados en torno al haz elemental componente que se considera. Para evitar una formulación compleja, se han considerado sólo dos haces elementales adyacentes adicionales en la dirección de exploración de los haces elementales componentes. Se ha tenido también en cuenta la variación del ensanchamiento de haz en función de la relación F/D ; los resultados se han verificado en el intervalo de valores $0,70 \leq F/D \leq 1,3$ y mediante un modelo para un plano de exploración medio entre el plano de elevación y el plano acimutal. Si el modelo se hubiese aplicado para el plano acimutal sólo, cabría esperar unas características más acusadas de lo previsto. Otros presupuestos en que se basa el modelo son los siguientes:

- el límite entre haces componentes que corresponden a los elementos individuales del conjunto se supone definido por el contorno ideal de -3 dB del haz conformado de cobertura;
- el radio del haz elemental componente, ψ_b , viene dado por la ecuación (6) y corresponde a un decrecimiento de -4 dB en el borde de la abertura;
- el valor de B que controla la región del haz principal se representa en el modelo directamente en función del ángulo de exploración del haz componente del diámetro de la antena D y de la relación F/D del reflector de la antena.

El valor de la relación F/D utilizado en este modelo es el cociente entre la distancia focal y el diámetro físico del reflector. El modelo es válido para diámetros de reflector de hasta 120λ y exploraciones de haz de hasta 13 anchuras de haz y ha mostrado una buena correlación con unos 34 cortes de diagrama tomados en 4 antenas diferentes.

Como en el futuro quizás resulte conveniente imponer un control más estricto al funcionamiento de la antena, este modelo proporciona dos sencillos factores de mejora, K_1 y K_2 para modificar el diagrama general generado en este momento.

Modelo copolar general 2

Se exponen a continuación las ecuaciones correspondientes a las diversas regiones y a los valores de ganancia fuera del eje correspondiente. Dichos valores de ganancia se miden perpendicularmente a la zona de cobertura en cada punto, y esta técnica está relacionada con la definición de zona de cobertura que figura en el Anexo 2.

Por el momento los valores de K_1 y K_2 son iguales a la unidad: $K_1 = K_2 = 1$.

Las ecuaciones utilizadas en este modelo se pueden normalizar para el primer lóbulo lateral (L_s) de -20 dB. En última instancia se sustituirá el valor particular del primer lóbulo lateral escogido para la aplicación determinada.

a) Región del borde de caída del lóbulo principal: ($0^\circ \leq \Delta\psi < C\psi_b$)

En esta región la función de ganancia viene dada por:

$$G(\Delta\psi) = G_e - K_1 B \left[\left(1 + \frac{\Delta\psi}{\psi_b} \right)^2 - 1 \right] \quad \text{dBi} \quad (10)$$

donde:

$G(\Delta\psi)$: ganancia del diagrama de referencia (dBi)

G_e : ganancia en el borde de la zona de cobertura (dBi)

$\Delta\psi$: ángulo (grados) respecto al contorno de cobertura (convexo) en una dirección perpendicular a los lados del contorno

$\psi_b = 32 \lambda/D$ es el radio del haz elemental (grados) (correspondiente a $L_s = -20$ dB en la ecuación (6))

$B = B_0 - (S - 1,25) \Delta B$ para $S \geq 1,25$ y

$$B = B_0 \quad \text{para } S < 1,25$$

$$B_0 = 2,05 + 0,5 (F/D - 1) + 0,0025 D/\lambda$$

$$\Delta B = 1,65 (D/\lambda)^{-0,55}.$$

Se dan a continuación ecuaciones para el plano de elevación y el plano acimutal a fin de mantener la generalidad:

Plano acimutal: $B_0 = 2,15 + T$

Plano de elevación: $B_0 = 1,95 + T$

donde $T = 0,5 (F/D - 1) + 0,0025 D/\lambda$

Plano acimutal: $\Delta B = 1,3 (D/\lambda)^{-0,55}$

Plano de elevación: $\Delta B = 2,0 (D/\lambda)^{-0,55}$

D : diámetro de la antena (m)

λ : longitud de onda (m)

S : desplazamiento angular, A , entre el eje de puntería de la antena y el punto en el borde de la zona de cobertura, expresado en aberturas de haz entre puntos de potencia mitad, como indica la Fig. 4, es decir: $S_1 = A_1 / 2\psi_b$ y $S_2 = A_2 / 2\psi_b$

$$C = \sqrt{1 + \frac{(20 K_2 - 3)}{K_1 B}} - 1$$

y corresponde al límite en el que $G(\Delta\psi)$ corresponde a un nivel de $-20 K_2$ (dB) con respecto a la ganancia máxima equivalente G_{ep} ; es decir $G(\Delta\psi) = G_e + 3 - 20 K_2$.

b) Región de lóbulos laterales cercanos: $C\psi_b \leq \Delta\psi < (C + 0,5)\psi_b$

Esta región se ha mantenido muy estrecha deliberadamente por varias razones. En efecto, los primeros lóbulos laterales altos, del orden de -20 dB, se producen solamente en algunos planos y van seguidos de lóbulos laterales uniformemente decrecientes. En las regiones donde se ensancha el haz, el primer lóbulo lateral se confunde con el lóbulo principal, el cual ha sido ya modelado por B en cuanto al límite del haz. Por todo esto es necesario mantener esta región muy estrecha con objeto de no sobrestimar el nivel de radiación (en cuanto a las antenas de clase B, esta región se ha ensanchado ligeramente y la función de ganancia se ha modificado). La función de ganancia en esta región es constante y viene dada por:

$$G(\Delta\psi) = G_e + 3 - 20 K_2 \quad (11)$$

c) Región de lóbulos laterales intermedios: $(C + 0,5)\psi_b \leq \Delta\psi < (C + 4,5)\psi_b$

Esta región se caracteriza por lóbulos laterales en disminución persistente. Habitualmente la envolvente disminuye alrededor de 10 dB a través de una abertura angular de $4\psi_b$. En consecuencia, esta región viene dada por:

$$G(\Delta\psi) = G_e + 3 - 20 K_2 + 2,5 \left[(C + 0,5) - \frac{\Delta\psi}{\psi_b} \right] \quad \text{dB} \quad (12)$$

La anterior expresión disminuye desde $G_e + 3 - 20 K_2$ para $(C + 0,5)\psi_b$ hasta $G_e + 3 - 10 - 20 K_2$ para $(C + 4,5)\psi_b$.

d) Región de lóbulos laterales de gran amplitud angular:

$(C + 4,5)\psi_b \leq \Delta\psi < (C + 4,5)\psi_b D$,

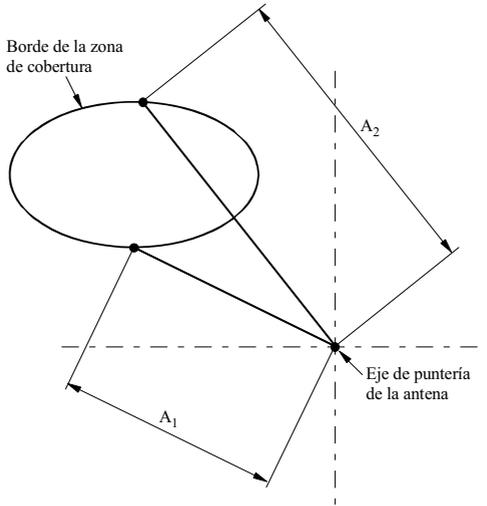
donde $D = 10^{[(G_e - 27)/20]}$

Esto corresponde a la región dominada por la difracción del borde procedente del reflector y disminuye a razón de 6 dB por octava, aproximadamente. En esta región se verifica:

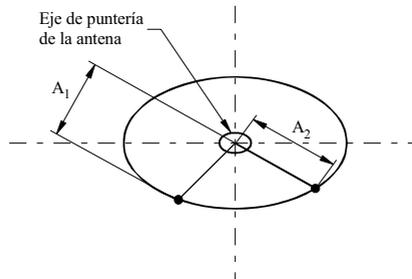
$$G(\Delta\psi) = G_e + 3 - 10 - 20 K_2 + 20 \log \left[\frac{(C + 4,5) \psi_b}{\Delta\psi} \right] \quad \text{dBi} \quad (13)$$

En esta región, $G(\Delta\psi)$ disminuye desde $G_e + 3 - 10 - 20 K_2$ para $(C + 4,5) \psi_b$ hasta $G_e + 3 - 16 - 20 K_2$ para $2(C + 4,5) \psi_b$. El límite superior está situado donde $G(\Delta\psi) = 3$ dBi.

FIGURA 4
Diagrama de una zona de cobertura



a) Eje de puntería fuera de la zona de cobertura



b) Eje de puntería dentro de la zona de cobertura

A_1, A_2 : Desviaciones angulares (grados) de los dos puntos en el borde de la zona de cobertura respecto al eje de puntería de la antena

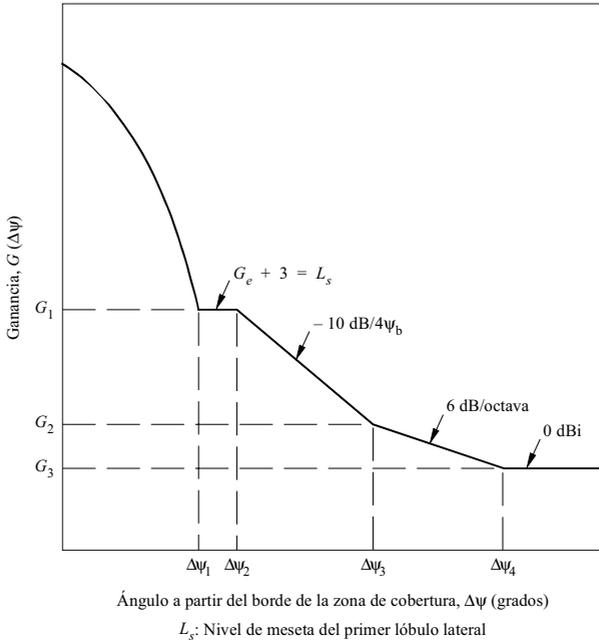
0672-04

e) **Región de lóbulos laterales alejados:** $(C + 4,5) \psi_b D \leq \Delta\psi \leq 90$,
 donde $D = 10^{[(G_e - 27) / 20]}$

$$G(\Delta\psi) = 3 \quad \text{dBi} \tag{14}$$

Estas regiones se describen en la Fig. 5.

FIGURA 5
 Diferentes regiones en el modelo propuesto 2



0672-05

El modelo se puede también ampliar al caso de haces simples circulares, haces elípticos y antenas de reflector conformado. Estos casos se tratan ajustando el valor de B en el modelo general anterior:

- En los casos de haces circulares simples y elípticos, B pasa a tener el valor de 3,25.
- En los casos de reflector conformado se modifican los parámetros siguientes:

$$B = \begin{cases} 1,3 & \text{para } 0,5 \leq S \leq 0,75 \\ 1,56 - 0,34 S & \text{para } 0,75 < S \leq 2,75 \\ 0,62 & \text{para } S > 2,75 \end{cases}$$

siendo:

$$S: \quad (\text{desplazamiento angular desde el centro de cobertura}) / 2\psi_b$$

$$\psi_b = 40 \lambda / D$$

$$K_2 = 1,25$$

Conviene advertir que los valores propuestos para las antenas de reflector conformado corresponden a la información disponible sobre configuraciones sencillas de la antena. Esta nueva tecnología se desarrolla con rapidez, por lo que los valores se deben considerar únicamente provisionales. Además, se necesitan nuevos estudios para verificar los niveles «meseta» de lóbulos laterales que se pueden conseguir.

Empleo de factores de mejora K_1 y K_2

Con los factores de mejora K_1 y K_2 no se pretende expresar ningún proceso físico en el modelo, pues se trata de nuevas constantes para reajustar la configuración general del diagrama de antena sin alterar su carácter.

Un aumento del valor de K_1 sobre el valor actual de 1 hará más abrupta la pendiente de caída del haz principal.

El parámetro K_2 puede utilizarse para ajustar los niveles de la región de valor meseta de los lóbulos laterales aumentando K_2 su valor por encima de la unidad.

2.5 Características de caída de diagrama de haz conformado

La característica de caída del haz principal de antenas de haz conformado depende básicamente del tamaño de la antena. La distancia angular, $\Delta\psi_L$, desde el borde de la zona de cobertura hasta el punto en que la ganancia ha disminuido 22 dB (con relación a la ganancia en el borde) es un parámetro útil para fines de planificación de la órbita. Se relaciona con el tamaño de la antena mediante:

$$\Delta\psi_L = C (\lambda/D)$$

Para haces centrales con poca o ninguna conformación, el valor de C es 64 para un nivel máximo de lóbulos laterales de -25 dB. Sin embargo, para haces conformados, C está comprendida típicamente entre 64 y 80, dependiendo del grado de ensanchamiento del haz principal.

2.6 Diagramas de referencia para las relaciones de exploración intermedias

Los § 2.1 y 2.2 de *recomienda* presentan dos diagramas de referencia para las antenas de satélite en el SFS, uno para zonas de cobertura pequeñas con relaciones de exploración inferiores a 3,5 y el otro para zonas de cobertura grandes con relaciones de exploración superiores a 5,0. Sin embargo, no se han definido los diagramas de radiación para las relaciones de exploración intermedias ($3,5 < \delta < 5,0$) de las antenas de satélite.

A fin de asegurar la plena aplicación de la presente Recomendación, debe definirse el diagrama de radiación para las antenas con relaciones de exploración intermedias comprendidas entre 3,5 y 5,0. Evidentemente, un método consistiría en redefinir cualquiera de los dos modelos para dar cobertura a la otra región. No obstante, como solución provisional se propone conectar los dos modelos con un diagrama de referencia definido por parámetros similares a los que se utilizan en los § 2.1 y 2.2 del *recomienda*.

Sobre la base de este método, se está desarrollando un nuevo diagrama de referencia, aplicable únicamente a las antenas de clase A, que satisface las condiciones de los diagramas existentes para las zonas de cobertura pequeñas, así como para las zonas de cobertura grandes a $\delta = 3,5$ y $\delta = 5,0$ respectivamente. Dicho diagrama se define como una función del factor de ensanchamiento de haz, Q_i , que es la relación entre los límites superiores de las regiones de caída del haz principal del haz

conformado ($\delta > 1/2$) y las del haz concentrado ($\delta = 1/2$). Para las relaciones de exploración intermedias comprendidas en la gama $3,5 < \delta < 5,0$, el valor de Q_i se interpola como figura a continuación:

$$Q_i = Q + \left(\frac{C}{1,7808} - Q \right) \left(\frac{\delta - 3,5}{1,5} \right)$$

donde:

$$Q = 10 \left(\frac{0,000075 (\delta - 1/2)^2}{[(F/D_p)^2 + 0,02]^2} \right)$$

$$C = \sqrt{1 + \frac{22}{B}} - 1$$

$$B = 2,05 + 0,5 (F/D - 1) + 0,0025 D/\lambda - (\delta - 1,25) 1,65 (D/\lambda)^{-0,55}$$

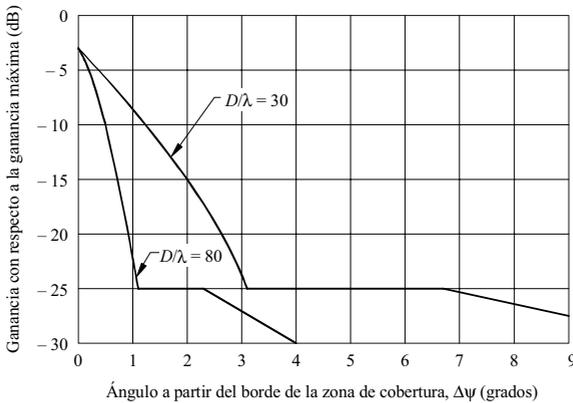
El diagrama de referencia para las relaciones de exploración intermedias en la gama ($3,5 < \delta < 5,0$) se define como sigue:

$$G_{\text{dBi}} (\Delta\Psi) = \begin{cases} G_{ep} + 0,256 - 13,065 \left(\frac{\Delta\Psi}{Q_i \Psi_0} + 0,5 \right)^2 & \text{para } 0 \leq \frac{\Delta\Psi}{\Psi_0} \leq 0,8904 Q_i \\ G_{ep} - 25 & \text{para } 0,8904 Q_i < \frac{\Delta\Psi}{\Psi_0} \leq 1,9244 Q_i \\ G_{ep} - 25 + 20 \log \left(\frac{1,9244 Q_i}{\Delta\Psi} \right) & \text{para } 1,9244 Q_i < \frac{\Delta\Psi}{\Psi_0} \leq \frac{18}{\Psi_0} \end{cases}$$

Las variables de las ecuaciones indicadas supra se han definido en los § 2.1 y 2.2 del *recomienda*.

La Fig. 6 ilustra un ejemplo del nuevo diagrama de referencia para $\delta = 4,25$ y para dos valores distintos de D/λ .

FIGURA 6
Diagramas de referencia propuestos para las relaciones de exploración intermedias ($3,5 < \delta < 5,0$)



D/λ : Parámetro de las curvas

$\delta = 1,25$

$F/D = 1, F/D_p = 0,35$

0672-06

Es preciso validar este modelo para la región de la relación de exploración intermedia mediante estudios adicionales.

ANEXO 2

1 Definición del contorno de la zona de cobertura y de los contornos de ganancia en torno a la zona de cobertura

1.1 Definición del contorno de la zona de cobertura

Una zona de cobertura puede definirse por una serie de puntos geográficos vistos desde el satélite. El número de puntos necesarios para definir razonablemente la zona de cobertura depende de la complejidad de la superficie. Estos puntos pueden desplazarse para tomar en cuenta las tolerancias de puntería de la antena y las variaciones debidas a consideraciones sobre el arco de servicio. Se forma un polígono conectando los puntos adyacentes y se establece el contorno de la zona de cobertura alrededor de ese polígono observando dos criterios:

- El radio de curvatura del contorno de la zona de cobertura debe ser $\geq \psi_b$.
- La separación entre los segmentos rectos del contorno de la zona de cobertura debe ser $> 2\psi_b$ (véase la Fig. 7).

Si el polígono de cobertura puede incluirse en un círculo de radio ψ_b , este círculo es el contorno de la zona de cobertura. El centro de este círculo es el centro de un círculo de radio mínimo que estrictamente encierre el contorno de la zona de cobertura. Si el polígono de cobertura no puede incluirse en un círculo de radio ψ_b , entonces se procede del siguiente modo:

Etapas 1: Para todos los ángulos internos del polígono de cobertura $< 180^\circ$, se construye un círculo de radio ψ_b cuyo centro está a una distancia ψ_b en la bisectriz interna del ángulo. Si todos los ángulos son inferiores a 180° (sin concavidades) se suprimen las etapas 2 y 4 siguientes.

Etapas 2: a) Para todos los ángulos internos $> 180^\circ$ se construye un círculo de radio ψ_b que es tangente a las líneas conectadas al punto de la zona de cobertura cuyo centro está en la bisectriz externa del ángulo.

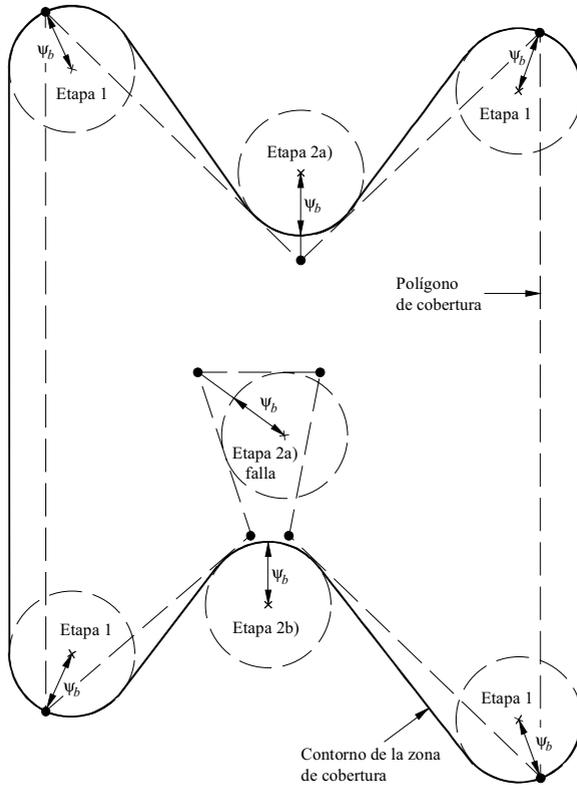
b) Si este círculo no se halla totalmente fuera del polígono de cobertura, entonces se construye un círculo de radio ψ_b que es tangente al polígono de cobertura en sus dos puntos más próximos y que se halla totalmente fuera del polígono de cobertura.

Etapas 3: Establecer segmentos de línea recta que sean tangentes a las porciones de los círculos de las etapas 1 y 2 que están próximas al polígono de cobertura, pero fuera del mismo.

Etapas 4: Si la distancia interna entre cualesquiera dos segmentos de línea recta de la etapa 3 es inferior a $2\psi_b$, los puntos de control del polígono de cobertura deben ajustarse de modo que la replicación de las etapas 1 a 3 dé una distancia interna entre los dos segmentos de línea recta igual a $2\psi_b$.

En la Fig. 7 aparece un ejemplo de esta técnica de construcción.

FIGURA 7
 Construcción del contorno de una zona de cobertura



0672-07

1.2 Contornos de ganancia en relación con el contorno de la zona de cobertura

Como también se indica en el Anexo 1, surgen problemas cuando el contorno de la zona de cobertura presenta concavidades. Si se utiliza un $\Delta\psi$ medido perpendicularmente al contorno de la zona de cobertura se producirán intersecciones de las perpendiculares y podría dar lugar a intersecciones con el contorno de la zona de cobertura.

Para evitar ese y otros problemas se propone un proceso en dos etapas. Si no hay concavidades en los contornos de cobertura, puede suprimirse la etapa 2 siguiente.

Etapa 1: Para cada $\Delta\psi$, construir un contorno tal que la distancia angular entre ese contorno y el contorno de la zona de cobertura nunca sea inferior a $\Delta\psi$.

Esto puede hacerse estableciendo arcos de $\Delta\psi$ de dimensión a partir de los puntos del contorno de la zona de cobertura. La envolvente externa de esos arcos es el contorno de ganancia resultante.

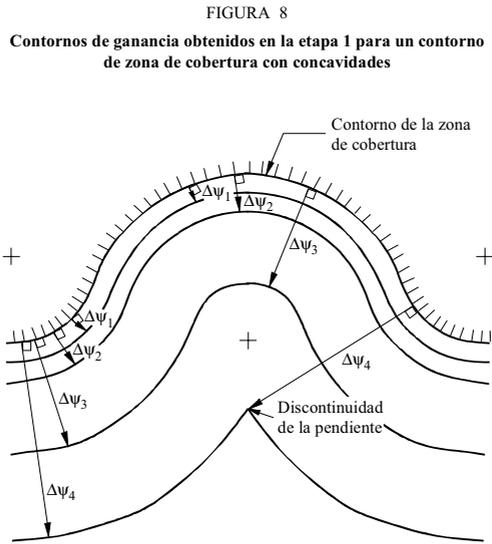
Si el contorno de la zona de cobertura es recto o convexo, esa condición queda satisfecha midiendo perpendicularmente al contorno de la zona de cobertura. En este caso no habrá intersecciones de las perpendiculares.

El empleo del proceso descrito en la etapa 1 evita esos problemas de construcción en las zonas de concavidad. Sin embargo, desde un punto de vista realista quedan ciertas zonas problemáticas. Como se ha indicado en el Anexo 1, el control de los lóbulos laterales en las zonas de concavidad, puede resultar más difícil a medida que aumenta el grado de concavidad, pues la sección transversal del diagrama tiende a ensancharse; si se emplea el proceso de la etapa 1 puede haber discontinuidades en la pendiente del contorno de ganancia.

Parece razonable suponer que los contornos de ganancia tienen radios de cobertura que nunca son inferiores a $(\psi_b + \Delta\psi)$ vistos desde dentro y desde fuera del contorno de ganancia. Esta condición queda satisfecha por el proceso de la etapa 1 en donde el contorno de la zona de cobertura es recto o convexo, pero no en las partes cóncavas del contorno de la zona de cobertura. Los puntos focales de los radios de curvatura en donde el contorno de la zona de cobertura es recto o convexo se hallan dentro del contorno de ganancia. En las partes cóncavas, el empleo de la etapa 1 puede dar radios de curvatura vistos desde fuera del contorno de ganancia que sean inferiores a $(\psi_b + \Delta\psi)$.

La Fig. 8 muestra un ejemplo del proceso de la etapa 1 en una parte cóncava. Se utilizan segmentos semicirculares para el contorno de la zona de cobertura a fin de facilitar la construcción. Obsérvese la discontinuidad de la pendiente.

Para tener en cuenta los problemas antes enunciados y eliminar cualquier discontinuidad de la pendiente, se propone una etapa 2 en donde existan concavidades.



0672-08

Etapla 2: En las partes del contorno de ganancia determinado por la etapa 1 en donde el radio de curvatura, visto desde fuera de ese contorno, es inferior a $(\psi_b + \Delta\psi)$, esta parte del contorno de ganancia debe ser sustituida por un contorno que tenga un radio igual a $(\psi_b + \Delta\psi)$.

La Fig. 9 presenta un ejemplo del proceso de la etapa 2 aplicado a la concavidad de la Fig. 8. Para ilustrar el problema se indican los valores de los contornos de ganancia relativa, suponiendo que ψ_b es igual a lo indicado y que B tiene un valor de 3 dB.

Este método de construcción no tiene ambigüedades y da los contornos de las partes cóncavas que podían razonablemente esperarse. Aparecen, sin embargo, dificultades en la generación de soporte lógico para llevarlo a la práctica, y además no es enteramente apropiado para zonas de cobertura pequeñas. Los trabajos ulteriores continuarán perfeccionando el método en cuestión.

Con objeto de determinar los valores de la ganancia en puntos concretos sin elaborar los contornos se utiliza el siguiente proceso:

Los valores de la ganancia en puntos que no están cerca de una parte cóncava pueden hallarse determinando el ángulo $\Delta\psi$ medido perpendicularmente al contorno de la zona de cobertura y calculando la ganancia mediante la ecuación apropiada (10), (11), (12), (13) ó (14). La ganancia en un punto de concavidad puede determinarse como se indica a continuación.

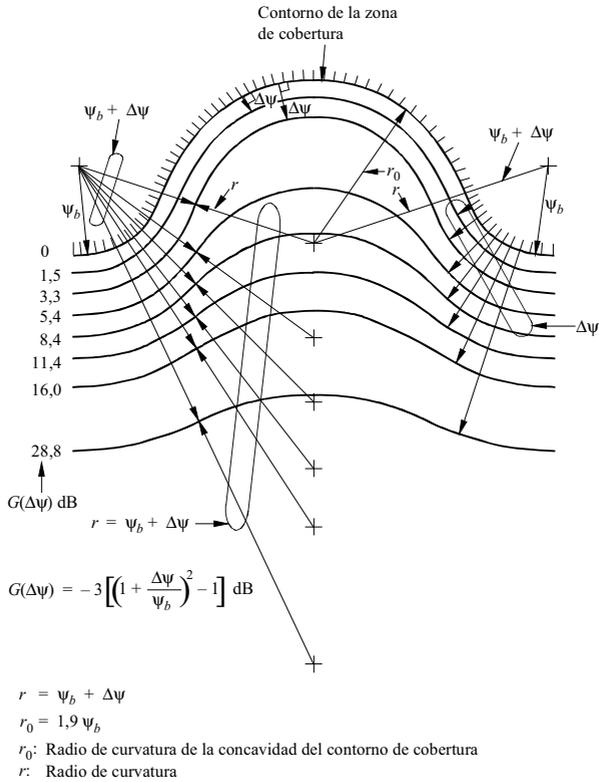
En primer lugar, se aplica una prueba sencilla. Se traza una línea recta a través de la concavidad de la cobertura de modo que toque el borde de la zona de cobertura en dos puntos sin cruzarlos en ninguna parte. Se trazan perpendiculares al contorno de cobertura en los puntos tangenciales. Si el punto en consideración queda fuera de la zona de cobertura entre dos perpendiculares, la discriminación de antena en ese punto puede verse afectada por la concavidad de la cobertura. Entonces es preciso proceder del siguiente modo:

Se determina el menor ángulo $\Delta\psi$ entre el punto en consideración y el contorno de la zona de cobertura. Se construye un círculo de radio $(\psi_b + \Delta\psi)$ cuya circunferencia contenga el punto, de modo que su distancia angular desde cualquier punto del contorno de la zona de cobertura alcance el valor máximo cuando el círculo quede enteramente fuera de la zona de cobertura; se llama a ese valor distancia angular máxima $\Delta\psi'$. El valor de $\Delta\psi'$ puede hallarse en cualquier ángulo entre 0 y $\Delta\psi$; no puede ser mayor que $\Delta\psi$; pero puede ser igual. Entonces se obtiene la discriminación de antena para el punto considerado a partir de las ecuaciones (10), (11), (12), (13) ó (14), según corresponda utilizando $\Delta\psi'$ en lugar de $\Delta\psi$.

Se han elaborado dos programas de computador para generar los contornos de la zona de cobertura sobre la base del método descrito anteriormente; dichos programas se encuentran disponibles en la Oficina de Radiocomunicaciones.

FIGURA 9

Construcción de los contornos de ganancia para un contorno de zona de cobertura con concavidades – etapas 1 y 2



0672-09

RECOMENDACIÓN UIT-R M.690-1*

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS DE LAS RADIOBALIZAS DE LOCALIZACIÓN DE SINIESTROS (RLS) QUE FUNCIONAN CON FRECUENCIAS PORTADORAS DE 121,5 MHz Y 243 MHz

(Cuestión UIT-R 31/8)

(1990-1995)

Resumen

Esta Recomendación contiene las características técnicas que deben satisfacer las radiobalizas de localización de siniestros (RLS) destinadas a funcionar en las frecuencias portadoras de 121,5 MHz y 243 MHz.

Las características adicionales de las RLS incorporadas en aeronaves se especifican en los anexos correspondientes del Convenio sobre la Aviación Civil Internacional.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que el Reglamento de Radiocomunicaciones define la finalidad de las señales de las radiobalizas de localización de siniestros (RLS);
- b) que las administraciones que autorizan el uso de RLS que funcionan en las frecuencias portadoras de 121,5 MHz y 243 MHz deben asegurarse de que tales RLS cumplen las Recomendaciones UIT-R pertinentes y las normas y prácticas recomendadas por la OACI,

recomienda

1 que las características técnicas de las radiobalizas de localización de siniestros que funcionen con frecuencias portadoras de 121,5 MHz y 243 MHz estén conformes con el Anexo 1.

ANEXO 1

Características técnicas de las radiobalizas de localización de siniestros (RLS) que funcionan con frecuencias portadoras de 121,5 MHz y 243 MHz

Las radiobalizas de localización de siniestros que utilizan las frecuencias portadoras de 121,5 MHz y 243 MHz reunirán las siguientes condiciones (véase la Nota 1):

- a) la emisión en condiciones y posiciones normales de las antenas estará polarizada verticalmente y será esencialmente omnidireccional en el plano horizontal;
- b) las frecuencias portadoras estarán moduladas en amplitud (ciclo de trabajo mínimo del 33%), con un índice de modulación de 0,85 como mínimo;
- c) la emisión consistirá en una señal de audiofrecuencia característica, lograda mediante la modulación en amplitud de las frecuencias portadoras con un barrido de audiofrecuencia descendente en una gama no menor que 700 Hz entre 1 600 y 300 Hz y con una frecuencia de repetición de barrido de 2 a 4 veces por segundo;

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización de Aviación Civil Internacional (OACI) y de la Secretaría de COSPAS-SARSAT.

- d) la emisión debe incluir una frecuencia portadora claramente definida distinta de las componentes de banda lateral por modulación; en particular, al menos el 30% de la potencia debe en todo instante estar dentro de:
- ± 30 Hz de la frecuencia portadora en 121,5 MHz,
 - ± 60 Hz de la frecuencia portadora en 243 MHz;
- e) la clase de emisión será A3X; sin embargo, podrá emplearse cualquier tipo de modulación que reúna los requisitos indicados en los b), c) y d) anteriores, a condición de que no perjudique la localización precisa de la radiobaliza.

NOTA 1 – En los anexos pertinentes al Convenio sobre Aviación Civil Internacional se especifican características adicionales para las radiobalizas de localización de siniestros instaladas en aeronaves.

RECOMENDACIÓN UIT-R P.838-3

Modelo de la atenuación específica debida a la lluvia para los métodos de predicción

(Cuestión UIT-R 201/3)

(1992-1999-2003-2005)

La Asamblea de Radiocomunicaciones,

considerando

a) que es necesario calcular la atenuación producida por la lluvia a partir de valores de intensidad de lluvia conocidos,

recomienda

1 que se utilice el procedimiento siguiente.

La atenuación específica γ_R (dB/km) se obtiene a partir de la intensidad de la lluvia R (mm/h) mediante la ley potencial:

$$\gamma_R = kR^\alpha \quad (1)$$

Los valores de los coeficientes k y α se determinan en función de la frecuencia, f (GHz), en la gama de 1 a 1 000 GHz, a partir de las ecuaciones siguientes, que se han obtenido mediante el ajuste de curvas a los coeficientes de la ley potencial derivados de cálculos de dispersión:

$$\log_{10} k = \sum_{j=1}^4 a_j \exp \left[- \left(\frac{\log_{10} f - b_j}{c_j} \right)^2 \right] + m_k \log_{10} f + c_k \quad (2)$$

$$\alpha = \sum_{j=1}^5 a_j \exp \left[- \left(\frac{\log_{10} f - b_j}{c_j} \right)^2 \right] + m_\alpha \log_{10} f + c_\alpha \quad (3)$$

donde:

f : frecuencia (GHz)

k : puede ser k_H o k_V

α : puede ser α_H o α_V .

En el Cuadro 1 se indican los valores de las constantes para el coeficiente k_H de polarización horizontal, y en el Cuadro 2 para el coeficiente k_V de polarización vertical. En el Cuadro 3 se indican los valores de las constantes para el coeficiente α_H de polarización horizontal, y en el Cuadro 4 para el coeficiente α_V de polarización vertical.

CUADRO 1
Coefficientes para k_H

j	a_j	b_j	c_j	m_k	c_k
1	-5,33980	-0,10008	1,13098	-0,18961	0,71147
2	-0,35351	1,26970	0,45400		
3	-0,23789	0,86036	0,15354		
4	-0,94158	0,64552	0,16817		

CUADRO 2
Coefficientes para k_V

j	a_j	b_j	c_j	m_k	c_k
1	-3,80595	0,56934	0,81061	-0,16398	0,63297
2	-3,44965	-0,22911	0,51059		
3	-0,39902	0,73042	0,11899		
4	0,50167	1,07319	0,27195		

CUADRO 3
Coefficientes para α_H

j	a_j	b_j	c_j	m_α	c_α
1	-0,14318	1,82442	-0,55187	0,67849	-1,95537
2	0,29591	0,77564	0,19822		
3	0,32177	0,63773	0,13164		
4	-5,37610	-0,96230	1,47828		
5	16,1721	-3,29980	3,43990		

CUADRO 4
Coefficientes para α_V

j	a_j	b_j	c_j	m_α	c_α
1	-0,07771	2,33840	-0,76284	-0,053739	0,83433
2	0,56727	0,95545	0,54039		
3	-0,20238	1,14520	0,26809		
4	-48,2991	0,791669	0,116226		
5	48,5833	0,791459	0,116479		

Para la polarización lineal y circular, y para cualquier geometría del trayecto, los coeficientes de la ecuación (1) pueden calcularse mediante los valores de las ecuaciones (2) y (3) utilizando las ecuaciones siguientes:

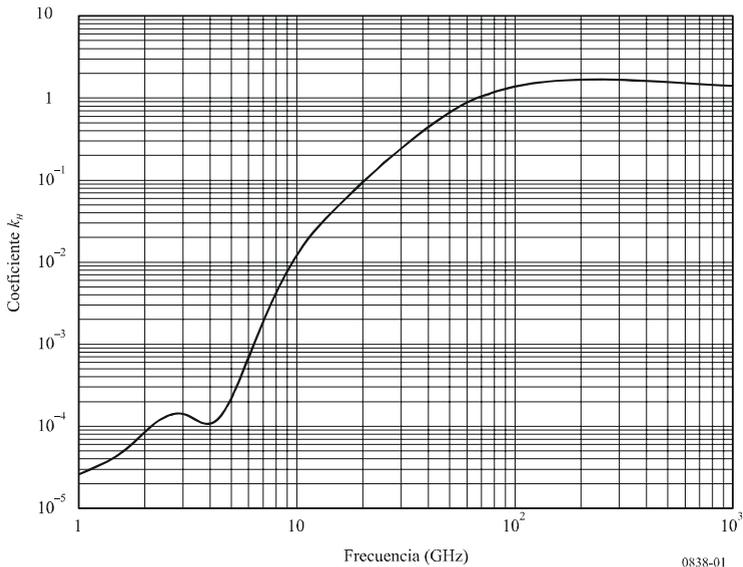
$$k = [k_H + k_V + (k_H - k_V) \cos^2 \theta \cos 2 \tau] / 2 \tag{4}$$

$$\alpha = [k_H \alpha_H + k_V \alpha_V + (k_H \alpha_H - k_V \alpha_V) \cos^2 \theta \cos 2 \tau] / 2k \tag{5}$$

donde θ es el ángulo de elevación del trayecto y τ es el ángulo de inclinación de la polarización con respecto a la horizontal ($\tau = 45^\circ$ para la polarización circular).

Para facilitar su consulta, los coeficientes k y α se muestran gráficamente en las Figs. 1 a 4, y en el Cuadro 5 se indican los valores numéricos de los coeficientes en determinadas frecuencias.

FIGURA 1
Coeficiente k de polarización horizontal



0838-01

FIGURA 2

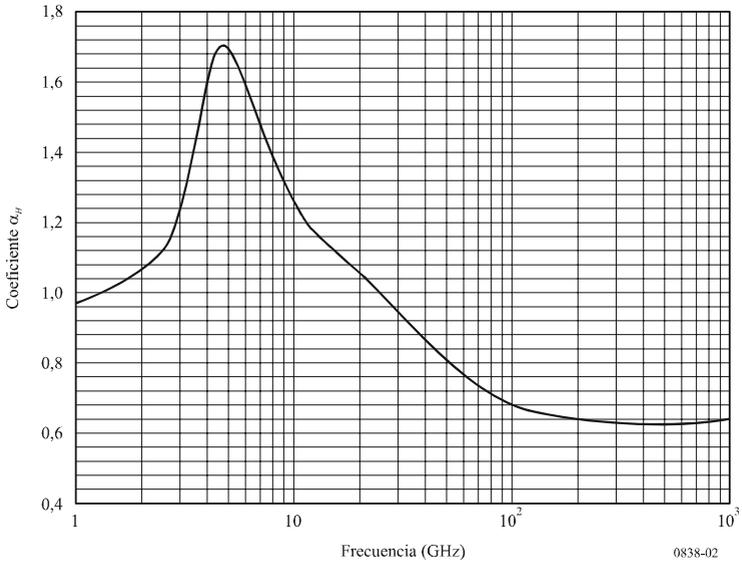
Coeficiente α de polarización horizontal

FIGURA 3

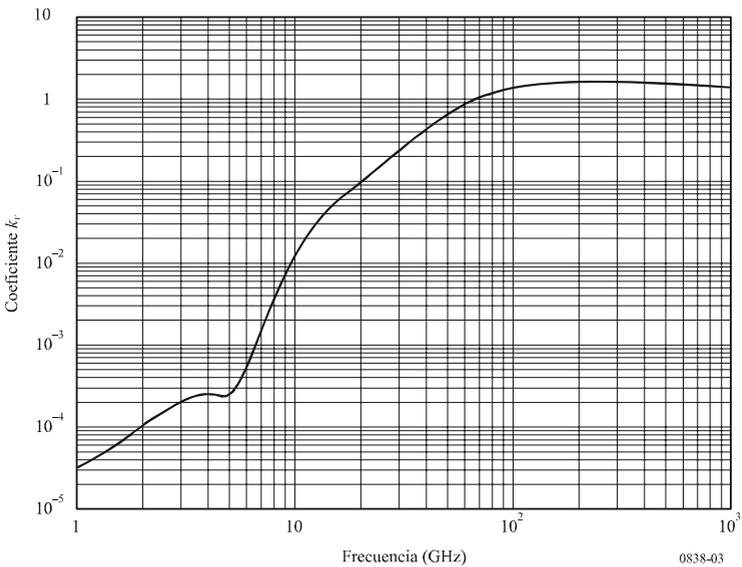
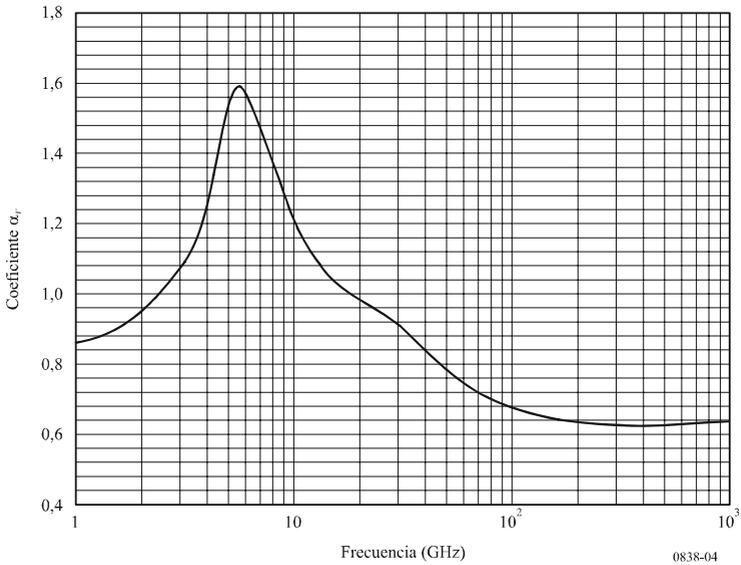
Coeficiente k de polarización vertical

FIGURA 4
 Coeficiente α de polarización vertical



CUADRO 5

Coefficientes que dependen de la frecuencia para estimar la atenuación específica debida a la lluvia utilizando las ecuaciones (4), (5) y (1)

Frecuencia (GHz)	k_H	α_H	k_V	α_V
1	0,0000259	0,9691	0,0000308	0,8592
1,5	0,0000443	1,0185	0,0000574	0,8957
2	0,0000847	1,0664	0,0000998	0,9490
2,5	0,0001321	1,1209	0,0001464	1,0085
3	0,0001390	1,2322	0,0001942	1,0688
3,5	0,0001155	1,4189	0,0002346	1,1387
4	0,0001071	1,6009	0,0002461	1,2476
4,5	0,0001340	1,6948	0,0002347	1,3987
5	0,0002162	1,6969	0,0002428	1,5317
5,5	0,0003909	1,6499	0,0003115	1,5882
6	0,0007056	1,5900	0,0004878	1,5728
7	0,001915	1,4810	0,001425	1,4745
8	0,004115	1,3905	0,003450	1,3797
9	0,007535	1,3155	0,006691	1,2895

CUADRO 5 (Continuación)

Frecuencia (GHz)	k_H	α_H	k_V	α_V
10	0,01217	1,2571	0,01129	1,2156
11	0,01772	1,2140	0,01731	1,1617
12	0,02386	1,1825	0,02455	1,1216
13	0,03041	1,1586	0,03266	1,0901
14	0,03738	1,1396	0,04126	1,0646
15	0,04481	1,1233	0,05008	1,0440
16	0,05282	1,1086	0,05899	1,0273
17	0,06146	1,0949	0,06797	1,0137
18	0,07078	1,0818	0,07708	1,0025
19	0,08084	1,0691	0,08642	0,9930
20	0,09164	1,0568	0,09611	0,9847
21	0,1032	1,0447	0,1063	0,9771
22	0,1155	1,0329	0,1170	0,9700
23	0,1286	1,0214	0,1284	0,9630
24	0,1425	1,0101	0,1404	0,9561
25	0,1571	0,9991	0,1533	0,9491
26	0,1724	0,9884	0,1669	0,9421
27	0,1884	0,9780	0,1813	0,9349
28	0,2051	0,9679	0,1964	0,9277
29	0,2224	0,9580	0,2124	0,9203
30	0,2403	0,9485	0,2291	0,9129
31	0,2588	0,9392	0,2465	0,9055
32	0,2778	0,9302	0,2646	0,8981
33	0,2972	0,9214	0,2833	0,8907
34	0,3171	0,9129	0,3026	0,8834
35	0,3374	0,9047	0,3224	0,8761
36	0,3580	0,8967	0,3427	0,8690
37	0,3789	0,8890	0,3633	0,8621
38	0,4001	0,8816	0,3844	0,8552
39	0,4215	0,8743	0,4058	0,8486
40	0,4431	0,8673	0,4274	0,8421
41	0,4647	0,8605	0,4492	0,8357
42	0,4865	0,8539	0,4712	0,8296
43	0,5084	0,8476	0,4932	0,8236
44	0,5302	0,8414	0,5153	0,8179
45	0,5521	0,8355	0,5375	0,8123
46	0,5738	0,8297	0,5596	0,8069
47	0,5956	0,8241	0,5817	0,8017

CUADRO 5 (Continuación)

Frecuencia (GHz)	k_H	α_H	k_V	α_V
48	0,6172	0,8187	0,6037	0,7967
49	0,6386	0,8134	0,6255	0,7918
50	0,6600	0,8084	0,6472	0,7871
51	0,6811	0,8034	0,6687	0,7826
52	0,7020	0,7987	0,6901	0,7783
53	0,7228	0,7941	0,7112	0,7741
54	0,7433	0,7896	0,7321	0,7700
55	0,7635	0,7853	0,7527	0,7661
56	0,7835	0,7811	0,7730	0,7623
57	0,8032	0,7771	0,7931	0,7587
58	0,8226	0,7731	0,8129	0,7552
59	0,8418	0,7693	0,8324	0,7518
60	0,8606	0,7656	0,8515	0,7486
61	0,8791	0,7621	0,8704	0,7454
62	0,8974	0,7586	0,8889	0,7424
63	0,9153	0,7552	0,9071	0,7395
64	0,9328	0,7520	0,9250	0,7366
65	0,9501	0,7488	0,9425	0,7339
66	0,9670	0,7458	0,9598	0,7313
67	0,9836	0,7428	0,9767	0,7287
68	0,9999	0,7400	0,9932	0,7262
69	1,0159	0,7372	1,0094	0,7238
70	1,0315	0,7345	1,0253	0,7215
71	1,0468	0,7318	1,0409	0,7193
72	1,0618	0,7293	1,0561	0,7171
73	1,0764	0,7268	1,0711	0,7150
74	1,0908	0,7244	1,0857	0,7130
75	1,1048	0,7221	1,1000	0,7110
76	1,1185	0,7199	1,1139	0,7091
77	1,1320	0,7177	1,1276	0,7073
78	1,1451	0,7156	1,1410	0,7055
79	1,1579	0,7135	1,1541	0,7038
80	1,1704	0,7115	1,1668	0,7021
81	1,1827	0,7096	1,1793	0,7004
82	1,1946	0,7077	1,1915	0,6988
83	1,2063	0,7058	1,2034	0,6973
84	1,2177	0,7040	1,2151	0,6958
85	1,2289	0,7023	1,2265	0,6943

CUADRO 5 (*Fin*)

Frecuencia (GHz)	k_H	α_H	k_V	α_V
86	1,2398	0,7006	1,2376	0,6929
87	1,2504	0,6990	1,2484	0,6915
88	1,2607	0,6974	1,2590	0,6902
89	1,2708	0,6959	1,2694	0,6889
90	1,2807	0,6944	1,2795	0,6876
91	1,2903	0,6929	1,2893	0,6864
92	1,2997	0,6915	1,2989	0,6852
93	1,3089	0,6901	1,3083	0,6840
94	1,3179	0,6888	1,3175	0,6828
95	1,3266	0,6875	1,3265	0,6817
96	1,3351	0,6862	1,3352	0,6806
97	1,3434	0,6850	1,3437	0,6796
98	1,3515	0,6838	1,3520	0,6785
99	1,3594	0,6826	1,3601	0,6775
100	1,3671	0,6815	1,3680	0,6765
120	1,4866	0,6640	1,4911	0,6609
150	1,5823	0,6494	1,5896	0,6466
200	1,6378	0,6382	1,6443	0,6343
300	1,6286	0,6296	1,6286	0,6262
400	1,5860	0,6262	1,5820	0,6256
500	1,5418	0,6253	1,5366	0,6272
600	1,5013	0,6262	1,4967	0,6293
700	1,4654	0,6284	1,4622	0,6315
800	1,4335	0,6315	1,4321	0,6334
900	1,4050	0,6353	1,4056	0,6351
1 000	1,3795	0,6396	1,3822	0,6365

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1084-4*,**

Soluciones provisionales para la utilización más eficaz de la banda 156-174 MHz por las estaciones del servicio móvil marítimo

(Cuestión UIT-R 96/8)

(1994-1995-1997-1998-2001)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que el propósito de la Recomendación N.º 318 (Mob-87) de la Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones para los servicios móviles (Ginebra, 1987) (CAMR Mob-87) es determinar los medios más apropiados para mejorar la eficacia en la utilización del espectro de frecuencias en la banda de ondas métricas indicado en el Apéndice 18 al Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) para las comunicaciones móviles marítimas;
- b) que es esencial un sistema internacional común para que las comunicaciones marítimas garanticen la seguridad de la vida en el mar;
- c) que utilizando las técnicas más modernas de equipos de banda estrecha o digitales se obtendrán los mayores beneficios a largo plazo en cuanto a eficacia en el empleo del espectro;
- d) que la introducción de nueva tecnología o la nueva planificación de las bandas de frecuencia será una práctica importante que requeriría un largo periodo de transición;
- e) que es preciso que todo equipo nuevo sea compatible o pueda coexistir con los equipos actuales conformes a la Recomendación UIT-R M.489 que ya se utilizan ampliamente;
- f) que la introducción de nueva tecnología no debe interrumpir la disponibilidad, para todos los usuarios, de las comunicaciones de socorro y seguridad en las bandas de ondas métricas del servicio móvil marítimo indicadas en el Apéndice 18 al RR;
- g) que la congestión en la banda de ondas métricas del servicio móvil marítimo es ya un problema grave en algunas partes del mundo y sigue aumentando;
- h) que debido a esta necesidad, las administraciones pueden recurrir a medidas para solucionar sus problemas de congestión local;
- j) que en el Apéndice 18 al RR se prevé que las administraciones que tengan la urgente necesidad de reducir la congestión local apliquen entrelazado de canales de 12,5 kHz sobre una base de no interferencia con canales de 25 kHz;
- k) que la realización de canales de 12,5 kHz requeriría un plan de numeración de canales normalizado;
- l) que las administraciones están planificando establecer el funcionamiento en una sola frecuencia de canales de dos frecuencias como medio de aliviar la congestión actual;

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI).

** *Nota de la Secretaría:* Únicamente los Cuadros 1 y 3 del Anexo 4 a esta Recomendación se consideran incorporados por referencia.

m) que estas soluciones provisionales se utilizan en el sistema de identificación automático universal a bordo de barcos normalizado desarrollado con arreglo a la Recomendación UIT-R M.1371 para atender a los requisitos de transporte para barcos estipulados por la OMI,

recomienda

1 que las administraciones que tienen necesidad urgente de resolver el problema de la congestión, utilicen el funcionamiento en una sola frecuencia de canales de dos frecuencias como medida provisional;

2 que, para las administraciones que tienen necesidad urgente de resolver el problema de la congestión, el cambio a modulación de frecuencia (MF) analógica a 12,5 kHz como solución provisional sería una manera sencilla de mejorar la utilización del espectro, aunque ello podría tener repercusiones en la explotación actual, especialmente para la navegación marítima internacional con separación entre canales de 25 kHz;

3 que las administraciones, cuando empleen MF analógica a 12,5 kHz como medida provisional, deben evitar canales de socorro y seguridad y canales que afecten la seguridad de la navegación marítima internacional;

4 que las disposiciones provisionales mencionadas en los *recomienda* 2 y 3 no impidan la aplicación de la solución a largo plazo aconsejada por los estudios en curso, que podría consistir en el empleo de tecnologías avanzadas y de una disposición de canales de anchura de banda distinta de 12,5 kHz;

5 que las disposiciones provisionales mencionadas en los *recomienda* 2 y 3 no impidan la aplicación por la comunidad internacional de un único sistema internacional para comunicaciones de socorro y seguridad a largo plazo;

6 que las administraciones que intentan resolver los problemas actuales de congestión mediante la utilización de canales de banda estrecha consideren el Anexo 2 como una guía para la transición de los canales de 25 kHz a bandas más estrechas;

7 que las administraciones que intentan resolver los problemas actuales de congestión mediante la utilización de canales de banda estrecha empleen equipos conformes a los parámetros técnicos que figuran en el Anexo 1, teniendo en cuenta a la vez las disposiciones del Apéndice 18 al RR;

8 que las administraciones que pongan en servicio canales de banda estrecha entrelazados con separación entre canales desplazados en 12,5 kHz como medida provisional consideren el Anexo 3 como un ejemplo de posible método de aplicación (existen otros ejemplos de posibles métodos de aplicación de los descritos en el Anexo 3);

9 que las administraciones que pongan en servicio canales de banda estrecha de 12,5 kHz consideren el Anexo 4 para la numeración de los nuevos canales;

10 que las administraciones que establezcan el funcionamiento en una sola frecuencia de canales de dos frecuencias tengan en cuenta el § 3 del Anexo 4 para la numeración de los canales;

11 que las administraciones velen, en la medida de lo posible, por la aplicación de las últimas técnicas digitales o de banda estrecha para satisfacer futuros requisitos de funcionamiento y lograr la utilización eficaz de la banda 156-174 MHz.

ANEXO 1

Características técnicas de los equipos diseñados para funcionar en canales separados en 12,5 kHz

La utilización de equipos que aplican esos parámetros (véase la Nota 1) sólo estará de acuerdo con las disposiciones del Apéndice 18 al RR:

- la tolerancia de frecuencia para transmisores de estaciones costera y de barco no debe ser superior a 5×10^{-6} ;
- la desviación de frecuencia no debe ser superior a $\pm 2,5$ kHz.

NOTA 1 – Para información: otras características están basadas en la Norma Europea de Telecomunicaciones (ETS) 300 086 publicada por el Instituto Europeo de Normas de Telecomunicaciones (ETSI).

ANEXO 2

Evolución hacia canales de banda estrecha en el servicio móvil marítimo**1 Introducción**

El presente Anexo considera la forma en que en el futuro el servicio móvil marítimo puede pasar a una separación de canales de banda estrecha de 5 kHz o 6,25 kHz, utilizando modulación lineal o digital. Se considera la migración a partir de una separación entre canales de 25 kHz, como la utilizada actualmente, y a partir de una separación de 12,5 kHz para tener en cuenta el hecho de que algunas administraciones han utilizado esta separación entre canales como medida provisional.

2 Consecuencias de la evolución hacia canales de banda estrecha**2.1 Transición**

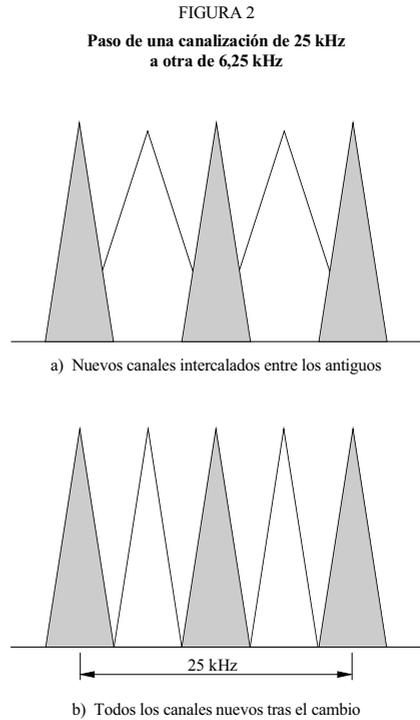
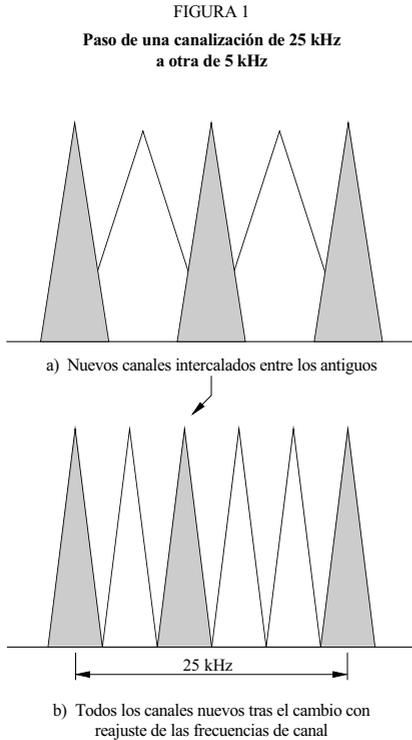
El método más práctico y menos traumático para pasar de una separación de 25 kHz o 12,5 kHz a otra separación de 5 kHz o 6,25 kHz sería entrelazando los canales de banda estrecha con los de banda más ancha y en todo los casos puede utilizarse una técnica similar. Sin embargo, debido a que las técnicas de modulación lineal y digital que utilizan separaciones de 5 kHz y/o 6,25 kHz son incompatibles con los actuales equipos de MF, durante el periodo de transición sería necesario utilizar modo doble o equipos adicionales.

2.2 Entrelazado**2.2.1 Entrelazado con canales de 25 kHz**

En las Figs. 1 y 2 se representa la forma en que pueden entrelazarse los canales de 5 kHz y 6,25 kHz con los canales existentes de 25 kHz. Durante el periodo de cambio, será necesario que los barcos y las estaciones costeras incorporen equipos de banda estrecha y vayan utilizando los nuevos canales de banda estrecha a medida que estén disponibles. El número de nuevos canales de banda estrecha aumentará gradualmente durante el periodo de transición, disminuyendo de la forma correspondiente el número disponible de canales de 25 kHz.

En una fecha especificada todos los canales restantes de 25 kHz deben suprimirse para ser sustituidos por los nuevos.

La transición a partir de canales de 25 kHz es bastante directa pero es probable que sea necesario efectuar algún reajuste de los canales o de los bordes de la banda.



1084-01

2.2.2 Entrelazado con canales de 12,5 kHz

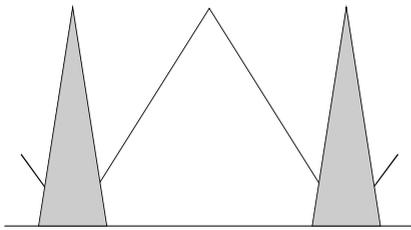
Las Figs. 3 y 4 demuestran que el principio para el entrelazado de canales de 5 kHz o de 6,25 kHz con los canales provisionales de 12,5 kHz es exactamente el mismo que en el caso de canales de 25 kHz. No obstante, la transición final es más complicada en el caso de 5 kHz puesto que el canal entrelazado inicialmente en el centro de la banda de 25 kHz debería desplazarse en 2,5 kHz.

2.2.3 Entrelazado con canales de 25 kHz y 12,5 kHz

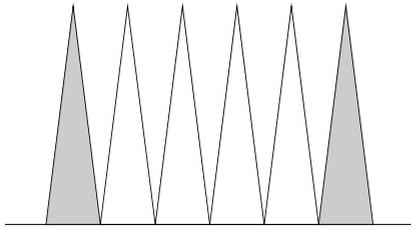
En las administraciones que han introducido como separación entre canales el valor de 12,5 kHz como medida provisional y estos canales de 12,5 kHz se entrelazaron con los de 25 kHz, la futura transición a canales de 5 kHz o de 6,25 kHz será bastante más complicada. Como se representa en la Fig. 5, los nuevos canales de 5 kHz o de 6,25 kHz se superpondrán a uno o a otro de los canales de mayor anchura de banda.

FIGURA 3

Paso de una canalización de 12,5 kHz a otra de 5 kHz



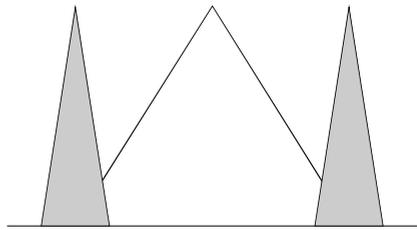
a) Nuevos canales intercalados entre los antiguos



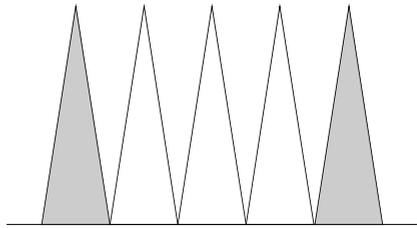
b) Todos los canales nuevos tras el cambio

FIGURA 4

Paso de una canalización de 12,5 kHz a otra de 6,25 kHz



a) Nuevos canales intercalados entre los antiguos

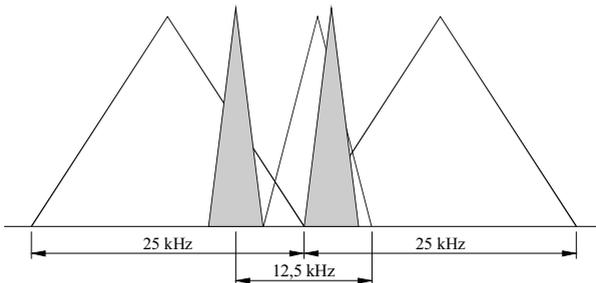


b) Todos los canales nuevos tras el cambio

1084-03

FIGURA 5

La inserción de un nuevo canal, de 5 kHz o de 6,25 kHz, en la parte superior de los canales de 12,5 kHz ya entrelazados entre los de 25 kHz, aumenta la superposición de las transmisiones. Se muestran dos casos alternativos



1084-05

3 Interferencia

El proceso de entrelazado debe realizarse de forma que se reduzca al mínimo la interferencia mutua. Se han realizado algunas mediciones sobre las características de la interferencia y la calidad de funcionamiento cocanal entre la modulación lineal entrelazada y un sistema MF de 12,5 kHz. No existe ninguna publicación similar para las señales vocales digitales en banda estrecha. Sin embargo, es razonable suponer que el entrelazado de canales de 5 kHz o 6,25 kHz entre los canales de 25 kHz dará lugar a una menor interferencia y a una mejor calidad de funcionamiento cocanal que si dicho entrelazado es entre canales de 12,5 kHz.

4 Conclusiones

La transición a canales de 5 kHz o a canales de 6,25 kHz es similar. No obstante, una transición directa a partir de canales de 25 kHz en vez de a través del paso intermedio de los canales de 12,5 kHz es más sencillo puesto que:

- exige una menor planificación de canales y un menor reajuste de las frecuencias centrales;
- impide la superposición de canales si, como medida provisional, se hubiesen entrelazado los canales de 12,5 kHz con los de 25 kHz;
- probablemente sería menor la posible interferencia.

Evidentemente, el entrelazado de canales deberá planificarse cuidadosamente y será muy importante la utilización de instrumentos de planificación de frecuencias. Serán necesarios más estudios y medidas prácticas para obtener la información necesaria.

ANEXO 3

Ejemplo de método para efectuar el intercalado de canales de banda estrecha con separación entre canales desplazados en 12,5 kHz

Este método puede utilizarse cuando se incluye el funcionamiento en 12,5 kHz junto con la llamada selectiva digital (LLSD) (véase la Nota 1) y el funcionamiento en 25 kHz en un solo equipo.

NOTA 1 – La LLSD se ajusta plenamente en esta realización a las Recomendaciones UIT-R M.493, UIT-R M.541, UIT-R M.821 y UIT-R M.825.

1 Calidad de funcionamiento del receptor

1.1 La sensibilidad debe ser igual o inferior a 0,3 μ V para una relación señal + ruido + distorsión/ruido + distorsión (SINAD) de 12 dB en la salida del receptor con un tono de modulación de frecuencia de banda estrecha (MFBE) de 1 kHz y una desviación de cresta de 2 kHz.

1.2 El rechazo del canal adyacente debe ser por lo menos de 70 dB para un canal adyacente separado en 12,5 kHz.

1.3 La respuesta no esencial y la relación de rechazo fuera de banda debe ser de por lo menos 75 dB.

- 1.4** La relación de rechazo de intermodulación de la frecuencia radioeléctrica debe ser de por lo menos 75 dB.
- 1.5** La potencia de cualquier emisión no esencial por conducción, medida en los terminales de antena, no debe exceder de 2,0 nW en ninguna frecuencia discreta.
- 1.6** La potencia radiada aparente (p.r.a.) de cualquier emisión no esencial radiada en el bastidor del equipo para cualquier frecuencia de hasta ± 70 MHz con respecto a la portadora no debe exceder de 10 nW. Si la frecuencia dista más de 70 MHz de la portadora, las emisiones no esenciales no deben exceder 10 nW más un valor adicional de -6 dB/octava para frecuencias de hasta 1 000 MHz.
- 1.7** Para receptores con LLSD y capacidad de modulación de frecuencia de envolvente constante de cuatro niveles (C4FM). (La modulación digital C4FM es compatible en esta realización con la modulación de manipulación por desplazamiento de fase cuaternaria coherente (CQPSK, *compatible quadrature phase-shift key*) tanto para la transmisión como para la recepción.)
- 1.7.1** Para la LLSD en canales de 25 kHz, el receptor debe alcanzar una recepción sin error de cualquier paquete de datos de LLSD en 0,3 μ V.
- 1.7.2** Para la LLSD en canales entrelazados (desplazamiento de 12,5 kHz), el receptor debe alcanzar una recepción sin error de un paquete de datos de LLSD en 0,3 μ V con una desviación máxima reducida de $\pm 2,5$ kHz.
- 1.7.3** Para la C4FM en 9600 bit/s, el receptor debe alcanzar una recepción sin error de un paquete de datos de 512 caracteres en 0,5 μ V. Para lograr la recepción sin error puede aplicarse la corrección de errores en recepción sin canal de retorno (FEC).

2 Calidad de funcionamiento del transmisor

- 2.1** La tolerancia de frecuencia de los transmisores de estaciones costeras no debe exceder de 1×10^{-6} y la de las transmisiones en estaciones de barco no debe exceder de 5×10^{-6} .
- 2.2** Las emisiones no esenciales en frecuencias discretas, cuando están medidas en una carga no reactiva igual a la impedancia de salida nominal del transmisor, deben ajustarse a las disposiciones del Apéndice 3 al RR.
- 2.3** La potencia de la portadora de los transmisores de estaciones costeras no debe exceder normalmente de 50 W (p.r.a.).
- 2.4** La potencia de la portadora de los transmisores de estaciones de barco no debe exceder de 25 W y se deben proporcionar los medios necesarios para reducir fácilmente esta potencia a 1 W o menos para distancias cortas.
- 2.5** La desviación de frecuencia no debe exceder de $\pm 2,5$ kHz cuando se transmite por canales de 12,5 kHz de MFBE. La anchura de banda ocupada en estos canales no debe exceder de 11 kHz. Se deben utilizar circuitos limitadores de la desviación de modo que la desviación de frecuencia máxima alcanzable sea independiente de la frecuencia de la señal audio de entrada. Si se emplea un conmutador de modulación, se debe permitir una desviación de ± 5 kHz en los canales de 25 kHz de modulación de frecuencia de banda ancha (MFBA).
- 2.6** El límite superior de la banda de frecuencia de audio no debe exceder de 3 kHz.
- 2.7** La potencia radiada del bastidor del equipo no debe exceder de 25 μ W.
- 2.8** Las transmisiones vocales deben efectuarse por medio de la banda marítima MF de ondas métricas corriente con una preacentuación de 6 dB/octava. Esto es necesario para garantizar comunicaciones fiables, seguras y de interfuncionamiento en alta mar y en rutas acuáticas.

2.9 Para transmisores con LLSD y capacidad de C4FM

2.9.1 Los transmisores con capacidad de LLSD deben cumplir los requisitos de las Recomendaciones UIT-R M.493, UIT-R M.541 e IMO A.803 (19) como mínimo. Las estaciones deben disponer de los medios necesarios para supervisar el canal de ondas métricas utilizado para LLSD a fin de determinar la presencia de una señal y, con excepción de las llamadas de socorro y seguridad, suministrar los medios necesarios para evitar automáticamente la transmisión de una LLSD hasta que el canal esté libre.

2.9.2 Debe utilizarse la LLSD (1 200 bit/s) siempre que se opere en el canal 70. No se debe utilizar el canal 70 como un canal de servicio para cualquier finalidad. Debe reservarse como canal de socorro y de llamadas internacionales. La transmisión de datos para todas las demás finalidades, tales como mensajería de datos, vigilancia de la seguridad, seguimiento de barcos y vigilancia dependiente automática debe efectuarse por otro canal de servicio.

2.9.3 La transmisión de datos con una finalidad general ha de hacerse por canales de 25 kHz de banda ancha y por canales entrelazados de banda estrecha (desplazamiento de 12,5 kHz) y ha de utilizarse el protocolo de LLSD tanto como sea posible. Cuando así haga falta, se elaborarán mejoras al protocolo de LLSD y se coordinarán para mantener el control reglamentario y, de esta manera, garantizar el interfuncionamiento entre equipos de diversos fabricantes.

2.9.4 La LLSD (1 200 bit/s) en canales intercalados de banda estrecha (12,5 kHz de desplazamiento) debe tener una desviación máxima reducida de $\pm 2,5$ kHz.

2.9.5 Las transmisiones de datos de alta velocidad (9 600 bit/s) deben efectuarse con C4FM con conformación de filtro de banda de base.

2.9.5.1 C4FM en canales con desplazamiento de 12,5 kHz

El modulador C4FM consiste en un filtro en coseno elevado de Nyquist, conectado en cascada con un filtro de conformación y con un modulador de frecuencia.

2.9.5.2 Filtro de Nyquist C4FM

Los díbits de información (es decir, 4 800 símbolos/s) se filtran con un filtro en coseno elevado que satisface los criterios Nyquist reduciendo al mínimo la interferencia entre símbolos. El retardo de grupo del filtro es uniforme en la banda de paso para $|f| < 2 880$ Hz. La respuesta de magnitud del filtro es:

Aproximadamente 1	para	$ f < 1 920$ Hz
$0,5 + 0,5 \cos(2\pi f / 1 920)$	para	$1 920 \text{ Hz} < f < 2 880$ Hz
0	para	$ f \geq 2 880$ Hz.

2.9.5.3 Filtro de conformación C4FM

El filtro de conformación tiene un retardo de grupo uniforme en todo el paso de banda para $|f| < 2 880$ Hz. La respuesta de magnitud del filtro para $|f| < 2 880$ Hz es $(\pi f / 4 800) / \text{sen}(\pi f / 4 800)$.

2.9.5.4 Modulador de C4FM

La desviación es de +1,8 kHz para díbit 01, +0,6 kHz para díbit 00, -0,6 kHz para díbit 10, y -1,8 kHz para díbit 11.

ANEXO 4

Asignación de números de canal a canales entrelazados y funcionamiento simplex de canales dúplex en la banda marítima de ondas métricas

1 Para asignaciones de número de canal a canales de banda estrecha entrelazados con desplazamiento de 12,5 kHz:

NÚMERO DEL CANAL		ESTACIÓN DE BARCO	ESTACIÓN DE BARCO Y ESTACIÓN COSTERA	ESTACIÓN COSTERA
Primer canal de 25 kHz	Canal de 12,5 kHz entrelazado	Segundo canal de 25 kHz		
		60	156,025	160,625
	260		156,0375	160,6375
01			156,050	160,650
	201		156,0625	160,6625
		61	156,075	160,675
	261		156,0875	160,6875
02			156,100	160,700
	202		156,1125	160,7125
		62	156,125	160,725
	262		156,1375	160,7375
03			156,150	160,750
	203		156,1625	160,7625
		63	156,175	160,775
	263		156,1875	160,7875
04			156,200	160,800
	204		156,2125	160,8125
		64	156,225	160,825
	264		156,2375	160,8375
05			156,250	160,850
	205		156,2625	160,8625
		65	156,275	160,875
	265		156,2875	160,8875
06				156,300
	206		156,3125	160,9125
		66	156,325	160,925
	266		156,3375	160,9375
07			156,350	160,950
	207		156,3625	160,9625
		67		156,375
	267			156,3875
08				156,400
	208			156,4125
		68		156,425
	268			156,4375

Primer canal de 25 kHz	NÚMERO DEL CANAL		ESTACIÓN DE BARCO	ESTACIÓN DE BARCO Y ESTACIÓN COSTERA	ESTACIÓN COSTERA
	Canal de 12,5 kHz entrelazado	Segundo canal de 25 kHz			
09				156,450	
	209			156,4625	
		69		156,475	
	269			156,4875	
10				156,500	
	210			156,5125	Banda de guarda de LLSD
		70		156,525	Llamada, socorro y seguridad de LLSD
	270			156,5375	Banda de guarda de LLSD
11				156,550	
	211			156,5625	
		71		156,575	
	271			156,5875	
12				156,600	
	212			156,6125	
		72		156,625	
	272			156,6375	
13				156,650	
	213			156,6625	
		73		156,675	
	273			156,6875	
14				156,700	
	214			156,7125	
		74		156,725	
	274			156,7375	
15				156,750	
	215			156,7625	
		75		156,775	Banda de guarda
	275			156,7875	Banda de guarda
16				156,800	Llamada, socorro y seguridad
	216			156,8125	Banda de guarda
		76		156,825	Banda de guarda
	276			156,8375	
17				156,850	
	217			156,8625	
		77		156,875	
	277			156,8875	
18			156,900		161,500
	218		156,9125		161,5125
		78	156,925		161,525
	278		156,9375		161,5375
19			156,950		161,550
	219		156,9625		161,5625

Primer canal de 25 kHz	NÚMERO DEL CANAL		ESTACIÓN DE BARCO	ESTACIÓN DE BARCO Y ESTACIÓN COSTERA	ESTACIÓN COSTERA
	Canal de 12,5 kHz entrelazado	Segundo canal de 25 kHz			
		79	156,975		161,575
	279		156,9875		161,5875
20			157,000		161,600
	220		157,0125		161,6125
		80	157,025		161,625
	280		157,0375		161,6375
21			157,050		161,650
	221		157,0625		161,6625
		81	157,075		161,675
	281		157,0875		161,6875
22			157,100		161,700
	222		157,1125		161,7125
		82	157,125		161,725
	282		157,1375		161,7375
23			157,150		161,750
	223		157,1625		161,7625
		83	157,175		161,775
	283		157,1875		161,7875
24			157,200		161,800
	224		157,2125		161,8125
		84	157,225		161,825
	284		157,2375		161,8375
25			157,250		161,850
	225		157,2625		161,8625
		85	157,275		161,875
	285		157,2875		161,8875
26			157,300		161,900
	226		157,3125		161,9125
		86	157,325		161,925
	286		157,3375		161,9375
27			157,350		161,950
	227		157,3625		161,9625
		87	157,375		161,975
	287		158,3875		161,9875
28			157,400		162,000
	228		157,4125		162,0125
		88	157,425		162,025

2 Ampliación de las asignaciones de número de canal para pasar a una separación entre canales de 6,25 kHz a partir de la separación entre canales de 25 kHz existente con canales con desplazamiento de 12,5 kHz entrelazados. (Esta secuencia de numeración de canal es un ejemplo.)

NÚMERO DEL CANAL (separación de 6,25 kHz)	ESTACIÓN DE BARCO	ESTACIÓN DE BARCO Y ESTACIÓN COSTERA	ESTACIÓN COSTERA
	60	156,025	160,625
160		156,03125	160,63125
260		156,0375	160,6375
360		156,04375	160,64375
01		156,050	160,650
101		156,05625	160,65625
201		156,0625	160,6625
301		156,06875	160,66875
	61	156,075	160,675

3 Para asignaciones de número de canal para funcionamiento símplex de canales dúplex. (Esta secuencia de numeración de canal se indica a título de ejemplo.)

NÚMERO DEL CANAL	ESTACIÓN DE BARCO	ESTACIÓN DE BARCO Y ESTACIÓN COSTERA	ESTACIÓN COSTERA
Para el funcionamiento dúplex normal:			
60	156,025	–	160,625
Para el funcionamiento símplex de frecuencias de estaciones de barco:			
1 060 (véase la Nota 1)	–	156,025	–
Para el funcionamiento símplex de frecuencias de estaciones costeras:			
2 060 (véase la Nota 1)	–	160,625	–

NOTA 1 – Este método de numeración de un canal dúplex utilizado para el funcionamiento símplex está en conformidad con el Cuadro 13 del Anexo 1 a la Recomendación UIT-R M.493.

4 Para asignaciones por número de canal y funcionamientos en banda estrecha (12,5 kHz) en canales de 25 kHz. A modo de ejemplo se proporciona la siguiente referencia de números:

NÚMERO DEL CANAL	ESTACIÓN DE BARCO	ESTACIÓN DE BARCO Y ESTACIÓN COSTERA	ESTACIÓN COSTERA
Para funcionamiento de canal normal:			
60	156,025	–	160,625
Para funcionamiento a 12,5 kHz en canal de 25 kHz:			
460	156,025	–	160,625

RECOMENDACIÓN UIT-R SM.1138-2

Determinación de las anchuras de banda necesarias, con inclusión de ejemplos de cálculo de las mismas y ejemplos conexos de denominación de emisiones

(1995-2007-2008)

Cometido

La presente Recomendación sirve de base para determinar la anchura de banda necesaria de emisiones moduladas en amplitud, frecuencia e impulsos mediante diversos tipos de señales. Figuran también ejemplos de cálculo y denominación de emisiones.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que al asignar frecuencias es preciso determinar la anchura de banda necesaria de las emisiones;
- b) que la anchura de banda necesaria es un dato esencial para todo sistema de gestión automática del espectro,

recomienda

1 que, cuando sea requerido por el Reglamento de Radiocomunicaciones (RR), se utilicen las fórmulas y los ejemplos de emisiones que figuran en el Anexo 1.

Anexo 1**Determinación de las anchuras de banda necesarias, con inclusión de ejemplos de cálculo de las mismas y ejemplos conexos de denominación de emisiones**

1 La anchura de banda necesaria no es la única característica de una emisión que se ha de considerar al evaluar la interferencia que puede ser causada por esa emisión.

2 En la redacción del cuadro se ha empleado la siguiente notación:

B_n : anchura de banda necesaria (Hz)

B : velocidad de modulación (Bd)

N : máximo número posible de elementos negros más blancos que han de transmitirse por segundo, cuando se trata de facsímil

M : máxima frecuencia de modulación (Hz)

C : frecuencia de la subportadora (Hz)

D : excursión de frecuencia de cresta, es decir, mitad de la diferencia entre los valores máximo y mínimo de la frecuencia instantánea. La frecuencia instantánea (Hz) es la velocidad de variación de la fase (rad), dividida por 2π

t duración del impulso (s), entre los puntos de amplitud mitad

t_r : tiempo de subida del impulso (s), comprendido entre el 10% y el 90% de la amplitud

K : factor numérico general que varía según la emisión y que depende de la distorsión admisible de la señal. En el caso de una señal multiportadora multiplexada por división de frecuencia ortogonal, K es el número de subportadoras activas definido por la ecuación (52) de la Recomendación UIT-R SM.328

N_c : número de canales de la banda de base en los sistemas radioeléctricos que emplean multiplexión multicanal

f_p : frecuencia de la subportadora piloto de continuidad (Hz) (señal continua utilizada para comprobar el funcionamiento de los sistemas de multiplexión por distribución de frecuencia)

N_s : separación de frecuencias entre dos subportadoras (kHz).

Descripción de la emisión	Anchura de banda necesaria		Denominación de la emisión
	Fórmula	Ejemplo de cálculo	
I. AUSENCIA DE TODA MODULACIÓN			
Emisión de onda continua	–	–	Ninguna
II. MODULACIÓN DE AMPLITUD			
1. Señal con información cuantificada o digital			
Telegrafía por onda continua, código Morse	$B_n = BK$ $K = 5$ para los circuitos con desvanecimiento $K = 3$ para los circuitos sin desvanecimiento	25 palabras por minuto $B = 20$, $K = 5$ Anchura de banda: 100 Hz	100HA1AAN
Telegrafía con manipulación por interrupción (señal o nada) de una portadora modulada por una audiofrecuencia, código Morse	$B_n = BK + 2M$ $K = 5$ para los circuitos con desvanecimiento $K = 3$ para los circuitos con desvanecimiento	25 palabras por minuto $B = 20$, $M = 1\ 000$, $K = 5$ Anchura de banda: 2 100 Hz = 2,1 kHz	2K10A2AAN
Señal de llamada selectiva que utiliza un código secuencial de una sola frecuencia, banda lateral única y portadora completa	$B_n = M$	La frecuencia máxima de código es: 2 110 Hz $M = 2\ 110$ Anchura de banda: 2 110 Hz = 2,11 kHz	2K11H2BFN
Telegrafía de impresión directa que utiliza una subportadora de modulación por desplazamiento de frecuencia con corrección de errores, banda lateral única y portadora suprimida (un solo canal)	$B_n = 2M + 2DK$ $M = \frac{B}{2}$	$B = 50$ $D = 35$ Hz (desplazamiento de 70 Hz) $K = 1,2$ Anchura de banda: 134 Hz	134HJ2BCN
Telegrafía, multicanal de frecuencia vocal, corrección de errores, algunos canales son multiplexados por división en el tiempo, banda lateral única, portadora reducida	$B_n =$ frecuencia central más alta + $M + DK$ $M = \frac{B}{2}$	15 canales; la frecuencia central más alta es 2 805 Hz $B = 100$ $D = 42,5$ Hz (desplazamiento de 85 Hz) $K = 0,7$ Anchura de banda: 2 885 Hz = 2,885 kHz	2K89R7BCW

Descripción de la emisión	Anchura de banda necesaria		Denominación de la emisión
	Fórmula	Ejemplo de cálculo	
2. Telefonía (calidad comercial)			
Telefonía de doble banda lateral (un solo canal)	$B_n = 2M$	$M = 3\ 000$ Anchura de banda: 6 000 Hz = 6 kHz	6K00A3EJN
Telefonía de banda lateral única, portadora completa (un solo canal)	$B_n = M$	$M = 3\ 000$ Anchura de banda: 3 000 Hz = 3 kHz	3K00H3EJN
Telefonía de banda lateral única con portadora suprimida (un solo canal)	$B_n = M$ – frecuencia de modulación más baja	$M = 3\ 000$ frecuencia de modulación más baja = 300 Hz Anchura de banda: 2 700 Hz = 2,7 kHz	2K70J3EJN
Telefonía con señal separada modulada en frecuencia para controlar el nivel de la señal vocal demodulada, con banda lateral única y portadora reducida (Lincompex) (un solo canal)	$B_n = M$	La frecuencia máxima de control es 2 990 Hz $M = 2\ 990$ Anchura de banda: 2 990 Hz = 2,99 kHz	2K99R3ELN
Telefonía con secreto de las comunicaciones, banda lateral única y portadora suprimida (dos o más canales)	$B_n = N_c M$ – frecuencia de modulación más baja en el canal inferior	$N_c = 2$ $M = 3\ 000$ La frecuencia de modulación más baja es 250 Hz Anchura de banda: 5 750 Hz = 5,75 kHz	5K75J8EKF
Telefonía de bandas laterales independientes (dos o más canales)	B_n = suma de M para cada banda lateral	2 canales $M = 3\ 000$ Anchura de banda: 6 000 Hz = 6 kHz	6K00B8EJN
3. Radiodifusión sonora			
Radiodifusión sonora de doble banda lateral	$B_n = 2M$ M puede variar entre 4 000 y 10 000, según la calidad deseada	Palabra y música, $M = 4\ 000$ Anchura de banda: 8 000 Hz = 8 kHz	8K00A3EGN
Radiodifusión sonora de banda lateral única con portadora reducida (un solo canal)	$B_n = M$ M puede variar entre 4 000 y 10 000, según la calidad deseada	Palabra y música, $M = 4\ 000$ Anchura de banda: 4 000 Hz = 4 kHz	4K00R3EGN
Radiodifusión sonora de banda lateral única con portadora suprimida	$B_n = M$ – frecuencia de modulación más baja	Palabra y música, $M = 4\ 500$ frecuencia de modulación más baja = 50 Hz Anchura de banda: 4 450 Hz = 4,45 kHz	4K45J3EGN
4. Televisión			
Televisión, imagen y sonido	Para las anchuras de banda comúnmente empleadas en los sistemas de televisión, véanse los documentos correspondientes del UIT-R	Número de líneas: 625 Anchura nominal de la banda de vídeo = 5 MHz Separación de la portadora de sonido respecto de la portadora de imagen: 5,5 MHz Anchura total de la banda de vídeo: 6,25 MHz Anchura de banda del canal de sonido, modulado en frecuencia, incluidas las bandas de guarda: 750 kHz Anchura de banda del canal de radiofrecuencia: 7 MHz	6M25C3F -- 750KF3EGN

Descripción de la emisión	Anchura de banda necesaria		Denominación de la emisión
	Fórmula	Ejemplo de cálculo	
5. Facsimil			
Facsimil analógico con modulación de frecuencia de la subportadora de una emisión de banda lateral única con portadora reducida, blanco y negro	$B_n = C + \frac{N}{2} + DK$ $K = 1,1$ (valor típico)	$N = 1\ 100$ correspondiente a un índice de cooperación de 352 y a una velocidad de rotación de tambor de 60 rpm. El índice de cooperación es el producto del diámetro del tambor y el número de líneas por unidad de longitud. $C = 1\ 900$ $D = 400$ Hz Anchura de banda: 2 890 Hz = 2,89 kHz	2K89R3CMN
Facsimil analógico; modulación de frecuencia de una subportadora de audiofrecuencia que modula la portadora principal con banda lateral única y portadora suprimida	$B_n = 2M + 2DK$ $M = \frac{N}{2}$ $K = 1,1$ (valor típico)	$N = 1\ 100$ $D = 400$ Hz Anchura de banda: 1 980 Hz = 1,98 kHz	1K98J3C --
6. Emisiones compuestas			
Sistema de radioenlaces de televisión, de doble banda lateral	$B_n = 2C + 2M + 2D$	Frecuencias de video limitadas a 5 MHz, sonido en subportadora de 6,5 MHz, modulada en frecuencia con excursión de 50 kHz: $C = 6,5 \times 10^6$ $D = 50 \times 10^3$ Hz $M = 15\ 000$ Anchura de banda: $13,13 \times 10^6$ Hz = 13,13 MHz	13M1A8W --
Sistema de radioenlaces de doble banda lateral; multiplexaje por división de frecuencia	$B_n = 2M$	10 canales telefónicos que ocupan la banda de base 1-164 kHz $M = 164\ 000$ Anchura de banda: 328 000 Hz = 328 kHz	328KA8E --
Emisión de doble banda lateral de VOR con telefonía (VOR = radiofaro omnidireccional en ondas métricas)	$B_n = 2C_{m\acute{a}x} + 2M + 2DK$ $K = 1$ (valor típico)	La portadora principal está modulada por: <ul style="list-style-type: none"> – una subportadora de 30 Hz – una portadora que resulta de una frecuencia de tono de 9 960 Hz modulada por un tono de 30 Hz – un canal telefónico – un tono de manipulación de 1 020 Hz para identificación Morse continua $C_{m\acute{a}x} = 9\ 960$ $M = 30$ $D = 480$ Hz Anchura de banda: 20 940 Hz = 20,94 kHz	20K9A9WWF
Bandas laterales independientes; varios canales telegráficos con corrección de errores junto con varios canales telefónicos con secreto de las comunicaciones; multiplex por división de frecuencia	$B_n =$ suma de M para cada banda lateral	Normalmente los sistemas complejos se explotan de conformidad con disposiciones normalizadas de canales (por ejemplo la Rec. UIT-R F.348). 3 canales telefónicos y 15 canales telegráficos necesitan una anchura de banda de: 12 000 Hz = 12 kHz	12K0B9WWF

Descripción de la emisión	Anchura de banda necesaria		Denominación de la emisión
	Fórmula	Ejemplo de cálculo	
7. Frecuencia patrón y señales horarias 7.1 Alta frecuencia (voz)			
Anuncios de voz, doble banda lateral	$B_n = 2M$	Voz $M = 4\ 000$ Anchura de banda: 8 000 Hz = 8 kHz	8K00A3XGN
7.2 Alta frecuencia (codificación de tiempo)			
Código de tiempo, como en la telegrafía	$B_n = BK + 2M$	$B = 1/s$ $M = 1$ $K = 5$ Anchura de banda: 7 Hz	7H00A2XAN
7.3 Baja frecuencia (código de tiempo)			
Código de tiempo, como en la telegrafía	$B_n = BK + 2M$	$B = 1/s$ $M = 1$ $K = 3$ Anchura de banda: 5 Hz	5H00A2XAN
III-A. MODULACIÓN DE FRECUENCIA			
1. Señal con información cuantificada o digital			
Telegrafía sin corrección de errores (un solo canal)	$B_n = 2M + 2DK$ $M = \frac{B}{2}$ $K = 1,2$ (valor típico)	$B = 100$ $D = 85$ Hz (desplazamiento de 170 Hz) Anchura de banda: 304 Hz	304HF1BBN
Telegrafía de impresión directa de banda estrecha con corrección de errores (un solo canal)	$B_n = 2M + 2DK$ $M = \frac{B}{2}$ $K = 1,2$ (valor típico)	$B = 100$ $D = 85$ Hz (desplazamiento de 170 Hz) Anchura de banda: 304 Hz	304HF1BCN
Señal de llamada selectiva	$B_n = 2M + 2DK$ $M = \frac{B}{2}$ $K = 1,2$ (valor típico)	$B = 100$ $D = 85$ Hz (desplazamiento de 170 Hz) Anchura de banda: 304 Hz	304HF1BCN
Telegrafía dúplex de cuatro frecuencias	$B_n = 2M + 2DK$ $B =$ velocidad de modulación (Bd) del canal más rápido. Si los canales están sincronizados: $M = \frac{B}{2}$ (de lo contrario, $M = 2B$) $K = 1,1$ (valor típico)	Separación entre frecuencias adyacentes = 400 Hz Canales sincronizados $B = 100$ $M = 50$ $D = 600$ Hz Anchura de banda: 1 420 Hz = 1,42 kHz	1K42F7BDX
2. Telefonía (calidad comercial)			
Telefonía comercial	$B_n = 2M + 2DK$ $K = 1$ (valor típico, pero en ciertos casos puede ser necesario emplear valores de K más elevados)	Para un caso medio de telefonía comercial, $D = 5\ 000$ Hz $M = 3\ 000$ Anchura de banda: 16 000 Hz = 16 kHz	16K0F3EJN
3. Radiodifusión sonora			
Radiodifusión sonora	$B_n = 2M + 2DK$ $K = 1$ (valor típico)	Monoaural $D = 75\ 000$ Hz $M = 15\ 000$ Anchura de banda: 180 000 Hz = 180 kHz	180KF3EGN

Descripción de la emisión	Anchura de banda necesaria		Denominación de la emisión
	Fórmula	Ejemplo de cálculo	
4. Facsimil			
Facsimil por modulación directa en frecuencia de la portadora; blanco y negro	$B_n = 2M + 2DK$ $M = \frac{N}{2}$ $K = 1,1$ (valor típico)	$N = 1\ 100$ elementos/s $D = 400$ Hz Anchura de banda: 1 980 Hz = 1,98 kHz	1K98F1C --
Facsimil analógico	$B_n = 2M + 2DK$ $M = \frac{N}{2}$ $K = 1,1$ (valor típico)	$N = 1\ 100$ elementos/s $D = 400$ Hz Anchura de banda: 1 980 Hz = 1,98 kHz	1K98F3C --
5. Emisiones compuestas (véase el Cuadro III-B)			
Sistema de radioenlaces; múltiplex por división de frecuencia	$B_n = 2f_p + 2DK$ $K = 1$ (valor típico)	60 canales telefónicos que ocupan la banda de base de 60-300 kHz; excursión eficaz por canal: 200 kHz; la frecuencia piloto de continuidad en 331 kHz produce una excursión eficaz de la portadora principal de 100 kHz $D = 200 \times 10^3 \times 3,76 \times 2,02$ $= 1,52 \times 10^6$ Hz $f_p = 0,331 \times 10^6$ Hz Anchura de banda: $3,702 \times 10^6$ Hz $= 3,702$ MHz	3M70F8EJF
Sistema de radioenlaces; múltiplex por división de frecuencia	$B_n = 2M + 2DK$ $K = 1$ (valor típico)	960 canales telefónicos que ocupan la banda de base de 60-4 028 kHz; excursión eficaz por canal: 200 kHz; la frecuencia piloto de continuidad en 4 715 kHz produce una excursión eficaz de la portadora principal de 140 kHz. $D = 200 \times 10^3 \times 3,76 \times 5,5$ $= 4,13 \times 10^6$ Hz $M = 4,028 \times 10^6$ $f_p = 4,715 \times 10^6$ $(2M + 2DK) > 2f_p$ Anchura de banda: $16,32 \times 10^6$ Hz $= 16,32$ MHz	16M3F8EJF
Sistema de radioenlaces; múltiplex por división de frecuencia	$B_n = 2f_p$	600 canales telefónicos que ocupan la banda de base de 60-2 540 kHz; excursión eficaz por canal: 200 kHz; la frecuencia piloto de continuidad en 8 500 kHz produce una excursión eficaz de la portadora principal de 140 kHz. $D = 200 \times 10^3 \times 3,76 \times 4,36$ $= 3,28 \times 10^6$ Hz $M = 2,54 \times 10^6$ $K = 1$ $f_p = 8,5 \times 10^6$ $(2M + 2DK) < 2f_p$ Anchura de banda: 17×10^6 Hz = 17 MHz	17M0F8EJF
Radiodifusión sonora estereofónica con subportadora secundaria de telefonía multiplexada	$B_n = 2M + 2DK$ $K = 1$ (valor típico)	Sistema de frecuencia piloto $M = 75\ 000$ $D = 75\ 000$ Hz Anchura de banda: 300 000 Hz = 300 kHz	300KF8EHF

III-B. FACTORES DE MULTIPLICACIÓN QUE DEBEN UTILIZARSE PARA CALCULAR LA EXCURSIÓN DE FRECUENCIA DE CRESTA D EN LAS EMISIONES MULTICANAL CON MODULACIÓN DE FRECUENCIA Y MÚLTIPLEX POR DISTRIBUCIÓN DE FRECUENCIA (MF-MDF)

Para los sistemas MF-MDF, la anchura de banda necesaria es:

$$B_n = 2M + 2DK$$

El valor de D , excursión de frecuencia de cresta, que aparece en estas fórmulas de B_n se calcula multiplicando el valor eficaz de la excursión por canal, por el «factor de multiplicación» apropiado que se indica más abajo.

En el caso en que exista una señal piloto de continuidad, de frecuencia f_p por encima de la frecuencia de modulación máxima M , la fórmula general pasa a ser:

$$B_n = 2f_p + 2DK$$

En el caso en que el índice de modulación de la portadora principal producido por la señal piloto, sea inferior a 0,25 y la excursión de frecuencia eficaz de la portadora principal producida por la señal piloto sea inferior o igual al 70% del valor eficaz de la desviación por canal, la fórmula general pasa a ser:

$$B_n = 2f_p \quad \text{o} \quad B_n = 2M + 2DK$$

adoptándose el valor que sea mayor.

Factor de multiplicación ⁽¹⁾	
Número de canales telefónicos N_c	(Factor de cresta) \times antilog $\left[\frac{\text{Valor en dB por encima del nivel de modulación de referencia}}{20} \right]$
$3 < N_c < 12$	4,47 \times antilog $\left[\frac{\text{Valor en dB especificado por el fabricante del equipo o por el concesionario de la estación, y sujeto a la aprobación de la administración}}{20} \right]$
$12 \leq N_c < 60$	3,76 \times antilog $\left[\frac{2,6 + 2 \log N_c}{20} \right]$
Factor de multiplicación ⁽²⁾	
Número de canales telefónicos N_c	(Factor de cresta) \times antilog $\left[\frac{\text{Valor en dB por encima del nivel de modulación de referencia}}{20} \right]$
$60 \leq N_c < 240$	3,76 \times antilog $\left[\frac{-1 + 4 \log N_c}{20} \right]$
$N_c \geq 240$	3,76 \times antilog $\left[\frac{-15 + 10 \log N_c}{20} \right]$

⁽¹⁾ En este cuadro, los factores de multiplicación 3,76 y 4,47 corresponden a factores de cresta de 11,5 y 13,0 dB respectivamente.

⁽²⁾ En este cuadro, el factor de multiplicación 3,76 corresponde a un factor de cresta de 11,5 dB.

Descripción de la emisión	Anchura de banda necesaria		Denominación de la emisión
	Fórmula	Ejemplo de cálculo	
IV. MODULACIÓN POR IMPULSOS			
1. Radar			
Emisión de impulsos no modulados	$B_n = \frac{2K}{t}$ <p>K depende de la relación entre la duración del impulso y el tiempo de subida del mismo. Su valor, por lo general, está comprendido entre 1 y 10, y en muchos casos no es necesario que exceda de 6</p>	<p>Radar primario Poder de resolución en distancia: 150 m $K = 1,5$ (impulso triangular con $t \approx t_p$, sólo se consideran los componentes desde el más fuerte hasta 27 dB por debajo)</p> <p>Luego:</p> $t = \frac{2 \times (\text{poder de resolución en distancia})}{\text{velocidad de la luz}}$ $= \frac{2 \times 150}{3 \times 10^8}$ $= 1 \times 10^{-6} \text{ s}$ <p>Anchura de banda: $3 \times 10^6 \text{ Hz} = 3 \text{ MHz}$</p>	3M00P0NAN
2. Emisiones compuestas			
Sistema de radioenlaces	$B_n = \frac{2K}{t}$ <p>$K = 1,6$</p>	<p>Impulsos modulados en posición por 36 canales telefónicos en banda base. Duración del impulso de amplitud mitad = 0,4 μs Anchura de banda: $8 \times 10^6 \text{ Hz} = 8 \text{ MHz}$ (Anchura de banda independiente del número de canales telefónicos)</p>	8M00M7EJT
3. Frecuencias patrón y señales horarias			
3.1 Alta frecuencia (ráfagas de tonos)			
Tics utilizados en la medición del tiempo de referencia	$B_n = 2/t_r$	<p>$t_r = 1 \text{ ms}$</p> <p>Anchura de banda: 2 000 Hz = 2 kHz</p>	2K00K2XAN
3.2 Baja frecuencia (código de tiempo)			
Flanco anterior del código de tiempo utilizado en la medición del tiempo de referencia	$B_n = 2/t_r$	<p>$t_r = 1 \text{ ms}$</p> <p>Anchura de banda = 2 000 Hz = 2 kHz</p>	2K00K2XAN
V. VARIOS			
Multiplexión por división de frecuencia ortogonal (MDFO) o MDFO codificada (MDFOC)	$B_n = N_s K$	<p>Se utilizan 53 subportadoras activas, cada una de ellas separada de las otras 312,5 kHz ($K = 53$ y $N_s = 312,5 \text{ kHz}$). Las subportadoras de datos pueden ser MDP-2, MDP-4 o QAM</p> <p>$B_n = 312,5 \text{ kHz} \times 53 = 16,6 \text{ MHz}$</p>	16M6W7D

RECOMENDACIÓN UIT-R SA.1154***

Disposiciones para proteger los servicios de investigación espacial (IE), operaciones espaciales (OE) y exploración de la Tierra por satélite (ETS) y facilitar la compartición con el servicio móvil en las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz

(1995)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz están atribuidas a título primario a tres de los servicios científicos espaciales (IE, OE, ETS), al servicio fijo y al servicio móvil, con sujeción a las disposiciones de los números 5.391 y 5.392 del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR);
- b) que la Conferencia Administrativa Mundial de Radiocomunicaciones para examinar la atribución de frecuencias en ciertas partes del espectro (CAMR-92) (Málaga-Torremolinos, 1992), en su Resolución N.º 211, invitó al ex CCIR a seguir estudiando disposiciones idóneas para proteger a los servicios espaciales que funcionan en las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz de la interferencia perjudicial causada por emisiones de estaciones del servicio móvil y a informar de los resultados de esos estudios a la próxima conferencia competente;
- c) que las estaciones espaciales en órbita terrestre baja (OTB) utilizan cada vez más los servicios IE, OE y ETS en estas bandas de frecuencias;
- d) que la introducción de futuros sistemas móviles terrestres de alta densidad o convencionales en las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz ocasionaría interferencias inadmisibles a los servicios IE, OE y ETS (en el Anexo 1 se proporciona más amplia información a este respecto);
- e) que estudios efectuados indican que determinados sistemas móviles de baja densidad, como los descritos en el Anexo 2, podrían compartir las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz con los servicios IE, OE y ETS;
- f) que en algunos países los servicios científicos espaciales han compartido frecuencias con éxito, durante muchos años, con los sistemas móviles de periodismo electrónico de baja densidad (véase el Anexo 3) y los sistemas móviles de teledata aeronáutica (véase el Anexo 4) sin restricciones, pero que éstas pueden necesitarse en el futuro habida cuenta de la tasa de crecimiento prevista de estos sistemas;
- g) que las actividades de los servicios científicos espaciales en la banda 2200-2290 MHz son más vulnerables a la interferencia que las desarrolladas en la banda 2025-2110 MHz dadas las antenas de elevada ganancia de los satélites geoestacionarios de retransmisión de datos (data relay satellite – DRS) que están orientadas hacia la Tierra en las operaciones de seguimiento de un satélite en órbita terrestre baja;
- h) que de los tres servicios científicos espaciales, el servicio IE es el que requiere criterios de protección más estrictos, que proporcionan también protección suficiente a los servicios OE y ETS;

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de las Comisiones de Estudio 4, 8 y 9 de Radiocomunicaciones.

** La Comisión de Estudio 7 de Radiocomunicaciones efectuó modificaciones de redacción en esta Recomendación en 2003 de conformidad con la Resolución UIT-R 44.

- j) que en la Recomendación UIT-R SA.609 (§ 1, 1.1, 1.2 y 2) se especifican los criterios de protección para el servicio IE;
- k) que los criterios de protección de la Recomendación UIT-R SA.609 se han aplicado repetidamente en los estudios de compartición y gozan de amplia aceptación;
- l) que los servicios IE, OE y ETS utilizan las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz para radiocomunicaciones Tierra-espacio, espacio-Tierra y espacio-espacio. Los enlaces espacio-espacio incluyen típicamente el uso de un DRS, según lo descrito en el sistema ficticio de referencia de Recomendaciones UIT-R SA.1020 y UIT-R SA.1018. Los criterios de compartición han de tener en cuenta las necesidades de protección de los enlaces de radiocomunicaciones DRS que funcionen en las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz;
- m) que para la protección de los servicios IE, OE y ETS en los enlaces Tierra-espacio y espacio-Tierra, se estima suficiente, en la mayoría de los casos, una relación N/I de 6 dB, resultante en una degradación de 1 dB;
- n) que, dados los márgenes típicamente bajos de los enlaces espacio-espacio, de 2 dB e inferiores, se estima necesaria para los enlaces espacio-espacio de los DRS una relación N/I de 10 dB, resultante en una degradación de 0,4 dB;
- o) que las bandas de que se trata son compartidas con el servicio fijo y el servicio móvil. Se supone que cada servicio contribuye la mitad de la interferencia total al satélite. Dada la coordinación prevista, se supone asimismo que sólo uno de los servicios interferirá con una estación terrena;
- p) que los satélites DRS están generalmente situados en la órbita de los satélites geoestacionarios (OGE);
- q) que la banda 2025-2110 MHz se emplea para los enlaces Tierra-espacio de IE, OE y ETS establecidos tanto con satélites de órbita terrestre baja como con satélites geoestacionarios. Esta banda se utiliza también para enlaces IE, OE y ETS espacio-espacio, generalmente para radiocomunicaciones de satélites DRS a satélites de órbita terrestre baja;
- r) que la banda 2200-2290 MHz se utiliza para enlaces espacio-Tierra de los servicios IE, OE y ETS procedentes tanto de satélites de órbita terrestre baja como de satélites geoestacionarios. Esta banda es también empleada para enlaces espacio-espacio de los tres servicios citados, típicamente para radiocomunicaciones procedentes de satélites de órbita terrestre baja a satélites DRS;
- s) que los términos relativos a la densidad de los sistemas móviles se refieren al número de sistemas y a la distribución de la población de éstos,

reconociendo

1 que la especificación de un número máximo de estaciones móviles que funcionen en las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz en todo el mundo, de modo tal que el nivel total de interferencia no rebase los criterios de compartición, puede constituir una solución técnica válida. No obstante, la aplicación de esa solución podría no resultar práctica,

reconociendo asimismo

1 que lo que facilita la compartición es una combinación particular de características técnicas y de explotación de determinados sistemas móviles, y que la compartición entre tales sistemas y los servicios IE, OE y ETS puede describirse tanto en términos cualitativos como cuantitativos,

recomienda

1 que para proteger a los servicios IE, OE y ETS de la interferencia total causada por las emisiones de los sistemas móviles en la banda 2025-2110 MHz, se consideren apropiadas las siguientes disposiciones:

1.1 que la interferencia total en los terminales de entrada del receptor de un satélite, no ha de rebasar, excepto en el caso de un enlace espacio-espacio, -180 dB(W/kHz) durante más del 0,1% del tiempo;

1.2 que en el caso de los enlaces espacio-espacio la interferencia total en los terminales de entrada del receptor del satélite no ha de rebasar -184 dB(W/kHz) durante más del 0,1% del tiempo;

2 que para proteger a los servicios IE, OE y ETS de la interferencia total causada por las emisiones de sistemas móviles en la banda 2200-2290 MHz, se consideren apropiadas las siguientes disposiciones:

2.1 que la interferencia total en los terminales de entrada del receptor de una estación terrena no ha de rebasar -216 dB(W/Hz) durante más del 0,1% del tiempo;

2.2 que la interferencia total en los terminales de entrada del receptor de un satélite DRS no ha de rebasar -184 dB(W/kHz) durante más del 0,1% del tiempo;

3 que no se introduzcan en las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz, sistemas móviles de alta densidad o de tipo convencional dado que causaría interferencia inadmisibles a los servicios IE, OE y ETS, como se confirma en el Anexo 1;

4 que los nuevos sistemas móviles se introduzcan de manera tal que su implantación a largo plazo en todo el mundo no cause niveles totales de interferencia superiores a los valores indicados en los § 1 y 2 anteriores;

5 que para la introducción de nuevos sistemas móviles, se prefieran parámetros técnicos y de explotación tales como bajas densidades espectrales de potencia, bajas densidades de la población de equipos en todo el mundo y transmisiones intermitentes (véase el Anexo 2);

6 que al examinar nuevos sistemas móviles de baja densidad para su introducción en la banda 2025-2110 MHz, se utilicen como orientación características técnicas y de explotación similares a las descritas en el Anexo 3;

7 que al examinar nuevos sistemas móviles de baja densidad para su introducción en la banda 2200-2290 MHz, se utilicen como orientación características técnicas y de explotación similares a las descritas en el Anexo 4.

Anexo 1

Estudio de la compatibilidad de los sistemas de investigación espacial/operaciones espaciales con los sistemas móviles terrestres de alta densidad

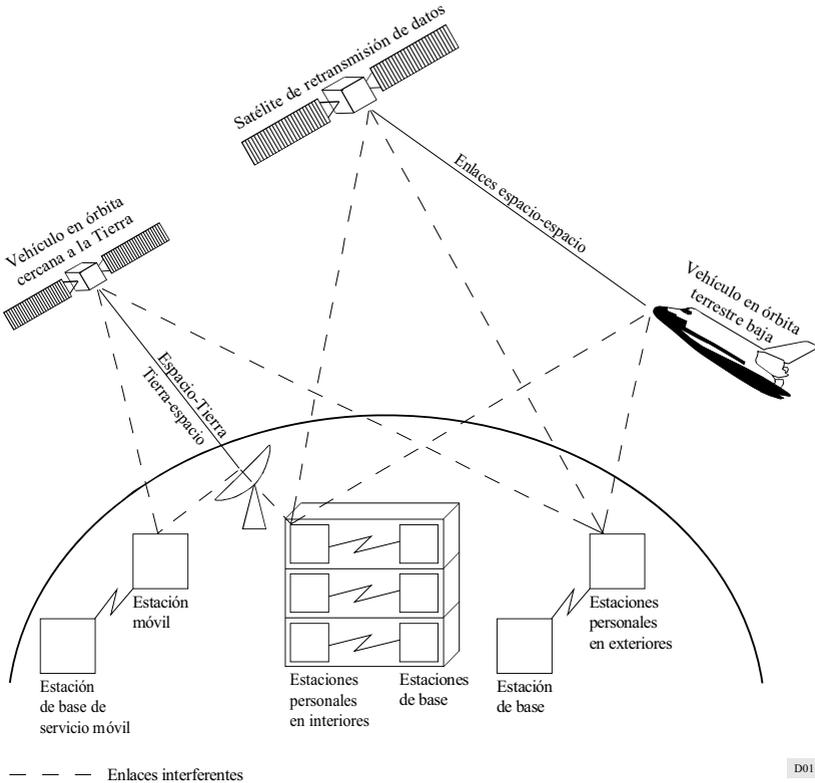
1 Introducción

No es viable la compartición entre los sistemas móviles terrestres de alta densidad y convencionales, por una parte, y los servicios espaciales, por otra. El presente anexo se basa en contribuciones que conducen a esta conclusión y proporcionan el análisis que la fundamenta. El sistema móvil considerado en este estudio es el futuro sistema público de comunicaciones móviles terrestres (FSPTMT). El modelo utilizado es también aplicable a los sistemas móviles de tipo convencional.

Las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz se utilizan intensamente en todo el mundo para las operaciones espaciales, la exploración de la Tierra por satélite y la investigación espacial, y existe gran número de acuerdos de apoyo recíproco entre los organismos espaciales en el ámbito internacional. Debido a las largas distancias entre los transmisores y los receptores, los niveles de las señales en estos últimos son muy bajos. Estos servicios son por ello muy sensibles a la interferencia y requieren elevados niveles de protección, especificados en el RR y en las Recomendaciones UIT-R.

En la Fig. 1 pueden verse los distintos enlaces considerados y las configuraciones de interferencia resultantes. Para las estaciones personales y móviles sólo se consideran los servicios vocales. La interferencia adicional que puedan causar las estaciones de base aún no ha sido estudiada.

FIGURA 1
Configuraciones de interferencia entre unidades FSPTMT y servicios espaciales



D01

Actualmente representa ya un reto para los encargados de la gestión de frecuencias la tarea de satisfacer nuevas solicitudes de asignación para los servicios espaciales con las atribuciones actuales, de manera de reducir al mínimo los efectos de interferencia a las asignaciones existentes. Así pues, la compartición dentro de un mismo servicio con usuarios adicionales es cada vez más difícil.

En el caso de los servicios móviles, los diagramas de antena son casi omnidireccionales y las decenas de millones de transmisores móviles que se prevén crearán un nivel de interferencia acumulativa muy elevado. Dado que las unidades FSPTMT son «móviles» por definición, la coordinación no es posible por razones obvias. Puede demostrarse, que para prácticamente todas las configuraciones consideradas, la compartición con estos sistemas móviles no es viable.

2 Aspectos relacionados con la reglamentación de las radiocomunicaciones y la ocupación de las bandas

Las bandas 2025-2110 MHz y 2200-2290 MHz están atribuidas a título primario en igualdad de condiciones a los servicios IE, OE y ETS y al servicio móvil en todas las regiones de la UIT.

Los niveles de interferencia máximos admisibles para las estaciones terrenas están definidos en el Cuadro 8b del Apéndice 7 al RR y en las Recomendaciones UIT-R SA.363 y UIT-R SA.609. Los diagramas de antena para las estaciones terrenas se basan en los diagramas de radiación especificados en el Anexo III del Apéndice 8 al RR. Los ángulos mínimos de elevación de las antenas de las estaciones terrenas se ajustan a lo dispuesto en los números 21.15 y 21.14 del RR. Los niveles de interferencia para los receptores de satélite se especifican en las Recomendaciones UIT-R SA.609 y UIT-R SA.363.

En la banda 2025-2110 MHz existen actualmente más de 300 asignaciones. En la banda 2200-2290 MHz, el número de asignaciones es superior a 350. Para los enlaces espacio-espacio, hay en la actualidad seis atribuciones destinadas al sistema de retransmisión de datos, y varias adicionales en trámite para el programa internacional de estaciones espaciales, así como para los programas europeo y japonés de satélites de retransmisión de datos.

Es evidente que las bandas de que se trata son intensamente utilizadas por los servicios espaciales y que gran número de satélites y de estaciones terrenas resultarían afectados por servicios móviles terrestres que funcionasen en esas bandas de frecuencias.

3 Supuestos relativos a los sistemas de los servicios móviles terrestres (FSPTMT)

Se prevé una amplia variedad de servicios para los futuros sistemas de comunicaciones móviles. Uno de los servicios contemplados para su funcionamiento en las bandas próximas a 2 GHz es el futuro sistema público de telecomunicaciones móviles terrestres (FSPTMT). La anchura de banda prevista para estos servicios es de 230 MHz.

El FSPTMT se encuentra en la fase de planificación, y sólo se cuenta con cifras preliminares sobre las tasas de abonados, la densidad de tráfico y los niveles de potencia. La Comisión de Estudio 8 de Radiocomunicaciones formuló supuestos relativamente detallados sobre niveles de potencia, necesidades de anchura de banda, densidad de tráfico, etc. Se resumen los supuestos referentes a los sistemas en el Cuadro 1.

CUADRO 1

Resumen de los supuestos referentes a los sistemas

	Estación móvil en exteriores	Estación personal en exteriores	Estación personal en edificios
Altura de la antena de la estación de base (m)	50	< 10	< 3
Densidad de tráfico en zona urbana (E/km ²)	500 (0,25)	1 500 (1,2)	20 000 (1,2)
Superficie de la célula (km ²)	0,94	0,016	0,0006
Anchura de banda dúplex por canal (kHz)	25	50	50
Tráfico por célula (E)	470	24	12
Número de canales por célula	493	34	23
Anchura de banda para los servicios vocales (MHz)	111	27	24
Gama de potencia de las estaciones (W)	1-5	0,02-0,05	0,003-0,01
Velocidad de codificación de las señales vocales (kbit/s)	8	(16)	(16)
Relación valor de cresta/valor medio del tráfico	(3)	3	(3)
Densidad de tráfico máxima por estación (E)	0,1 (0,04)	0,04 (0,1)	0,2 (0,1)
Tasa de abonados (penetración) (%)	50 (10)	80 (20)	(20)

En algunos casos, se halló que para una evaluación de la interferencia media, los supuestos del FSPTMT eran demasiado optimistas, en particular por lo que se refería a la densidad de tráfico y a la tasa de abonados. En su lugar se utilizaron los valores que figuran entre paréntesis. Con los datos originales del FSPTMT los valores de interferencia excesiva serían mayores. En los casos en los que no se disponía de datos se utilizaron para el cálculo las cifras que figuran entre paréntesis.

Sólo se tuvieron en cuenta los servicios vocales pero se prevé que los servicios no vocales producirán valores muy similares.

Los supuestos de densidad de tráfico para los análisis se basaron en cifras disponibles para Europa. La población del conjunto de países del Mercado Común se encuentra actualmente en torno a los 323 millones, en una superficie de 2,3 millones de km². Esto da un promedio de 140 habitantes por km², utilizado como base para el cálculo de la interferencia a las estaciones terrenas.

Los supuestos de densidad de tráfico para el escenario de interferencia a los receptores de satélite pueden obtenerse de manera análoga. Un satélite geoestacionario «ve» la superficie indicada en la Fig. 3, que tendrá aproximadamente 4 mil millones de habitantes en el año 2000. La altitud mínima de la órbita de un satélite es de 250 km. En la Fig. 4 se han señalado las superficies vistas por satélites en órbita a altitudes de 250 y 750 km, respectivamente. La zona de recepción de la interferencia para una órbita de 250 km es ya de 9,6 millones de km². La población de esta zona se estima en más de 600 millones de habitantes. En la Fig. 5 se indican las zonas de recepción de interferencia para órbitas de inclinación baja, en torno a los 29° que son características de las órbitas del tipo de la que recorre el transbordador espacial.

Se ha tenido en cuenta para todos los servicios FSPTMT la atenuación ambiental en los trayectos de transmisión a través de ventanas, paredes, tejados, edificios y árboles. Se han supuesto cifras de atenuación típicas para las ventanas (6,6 dB), las paredes y los tejados (27 dB). Se supuso que resultaría atenuada la señal de la mayoría de las unidades personales empleadas dentro de los

edificios, pero no de todas. Habrá un pequeño porcentaje de terminales que radiarán a través de ventanas abiertas o en balcones, terrazas u otros lugares al aire libre. Para este estudio, se supuso que la señal de alrededor del 5% de las unidades apenas resultaría atenuada y que la del 25% de las unidades sería atenuada por cristales. La interferencia causada por el restante 70% de las unidades se consideró insignificante. Se computó, por tanto, una atenuación media de 10 dB para las unidades personales en el interior de los edificios. Las señales procedentes de unidades personales en exteriores y de unidades móviles sólo resultarán atenuadas si atraviesan edificios y árboles. Esto sucede a menudo con ángulos de elevación bajos, pero es menos importante con ángulos mayores. Habida cuenta de que la principal interferencia procede de unidades próximas al punto subsatélite, lo que implica grandes ángulos de elevación, se prevé una atenuación media no mayor de 3 dB.

La interferencia causada por estaciones de base no se estudia en la presente Recomendación, ya que no se ha dispuesto de información técnica suficiente. Es evidente que debe preverse una adición del mismo orden de magnitud.

4 Protección necesaria para los servicios espaciales

4.1 Protección necesaria para las estaciones terrenas

Los niveles máximos de interferencia a los receptores de las estaciones terrenas dependen del servicio de que se trata y se ajustan a los valores del Cuadro 8b del Apéndice 7 al RR y a la Recomendación UIT-R SA.363. Estos valores y los ángulos de elevación mínimos correspondientes Θ_r , son los siguientes:

1. Operaciones espaciales: $-184,0 \text{ dB(W/kHz)}$, $\Theta_r = 3^\circ$
2. Investigación espacial: $-216,0 \text{ dB(W/Hz)}$, $\Theta_r = 5^\circ$

Para las funciones típicas de apoyo general a las operaciones espaciales y a las misiones de investigación espacial hasta la altitud de la OSG y distancias mayores, se están empleando antenas con un diámetro comprendido entre 5,5 y 15 m. En la Fig. 2 pueden verse las características de ganancia de las antenas de las estaciones consideradas. Los diagramas de radiación se basan en el Anexo III del Apéndice 8 del RR.

4.2 Protección necesaria para los receptores de vehículos espaciales

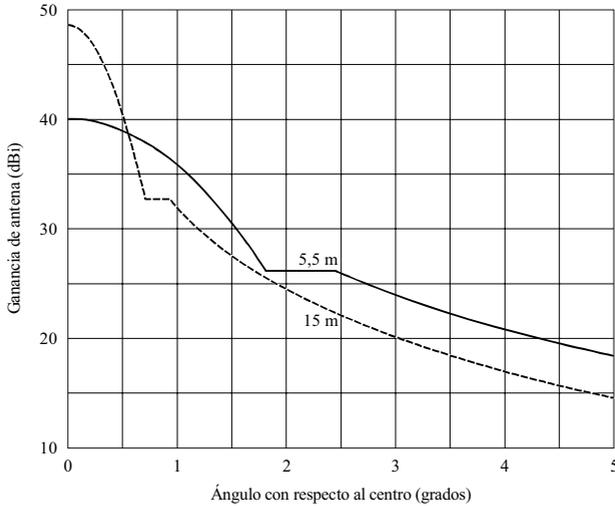
Las temperaturas de ruido típicas de los receptores de vehículos espaciales se sitúan en torno a 800 K lo que resulta en una densidad espectral de ruido de alrededor de -200 dB(W/Hz) . Algunas misiones críticas de investigación espacial requieren temperaturas de ruido limitadas a 600 K.

En la Recomendación UIT-R SA.609 se especifica que la interferencia no ha de rebasar un valor de -177 dB(W/kHz) en los terminales de entrada del receptor durante más del 0,1% del tiempo. Con los servicios fijo, móvil y espacial en esta banda, se supone que cada servicio contribuye la tercera parte de la interferencia total. Esto arroja -182 dB(W/kHz) , equivalentes a -212 dB(W/Hz) , como contribución de interferencia admisible de los servicios móviles. Esta cifra está en armonía con los criterios de protección recomendados en los § 1.1, 1.2 y 2.2.

La ganancia media de una antena cuasiomnidireccional se sitúa en torno a 0 dBi con mínimos que ocasionalmente rebasan -6 dBi . Esa antena debe poder establecer un enlace con el vehículo espacial en caso de emergencia o cuando no sea posible utilizar otras antenas por razones técnicas o de explotación, como sucede durante el lanzamiento y las primeras fases en órbita. Esto se aplica también a los satélites de comunicaciones. Con una antena de 0 dBi la interferencia causada por unidades móviles que puede admitirse a la entrada de la antena es, por tanto, de -212 dB(W/Hz) .

FIGURA 2

Características típicas de las antenas de las estaciones terrenas de sistemas de satélite



Frecuencia = 2,25 GHz
 $G_{min} = -6$ y -10 dBi

D02

Los requisitos son más estrictos para un enlace espacio-espacio, en el cual, por ejemplo, un satélite de retransmisión de datos orienta una antena de elevada ganancia a un satélite en órbita terrestre baja. Si se aplican los mismos supuestos antes indicados, pero se toma una ganancia de antena típica de 35 dBi, el nivel de interferencia admisible es de -247 dB(W/Hz) a la entrada de la antena.

En la Recomendación UIT-R SA.363 se especifica una relación de protección C/I de 20 dB para las operaciones espaciales. En los últimos años muchos organismos espaciales han introducido técnicas de codificación de canal a fin de reducir la potencia de transmisión, y reducir también, de tal manera, la interferencia a otros sistemas. Han de distinguirse dos casos, según que las transmisiones estén o no codificadas:

- Las transmisiones no codificadas requieren una relación E_s/N_0 de 9,6 dB para una tasa de errores en los bits de 10^{-5} . Si se añade un margen típico de 3 dB, la relación C/N necesaria es de 12,6 dB. La relación interferencia/ruido total I/N , es por consiguiente de $-7,4$ dB. Si se asigna un tercio de la interferencia total a los servicios móviles, se obtiene una relación I_m/N de $-12,4$ dB. Para una densidad de potencia de ruido típica de -200 dB(W/Hz), la interferencia admisible es $-212,4$ dB(W/Hz).
- Las transmisiones codificadas requieren una relación E_s/N_0 de 1,5 dB para una tasa de errores en los bits de 10^{-5} con la codificación de canal convolucional ordinaria. Si se añade un margen típico de 3 dB, la relación C/N necesaria es de 4,5 dB. La relación I/N es, por consiguiente, de $-15,5$ dB. Si se asigna un tercio de la interferencia total a los servicios móviles, se obtiene una relación I_m/N de $-20,5$ dB. Para una densidad de potencia de ruido típica de -200 dB(W/Hz), la interferencia admisible es $-217,5$ dB(W/Hz), es decir, 5 dB inferior al valor de protección de la Recomendación UIT-R SA.609.

Aunque las transmisiones codificadas exigen niveles de protección más elevados, a los efectos de este estudio se ha adoptado un criterio de protección de -212 dB(W/Hz), ya que es coherente con los valores especificados en las Recomendaciones UIT-R SA.609 y UIT-R SA.363.

5 Análisis de la interferencia

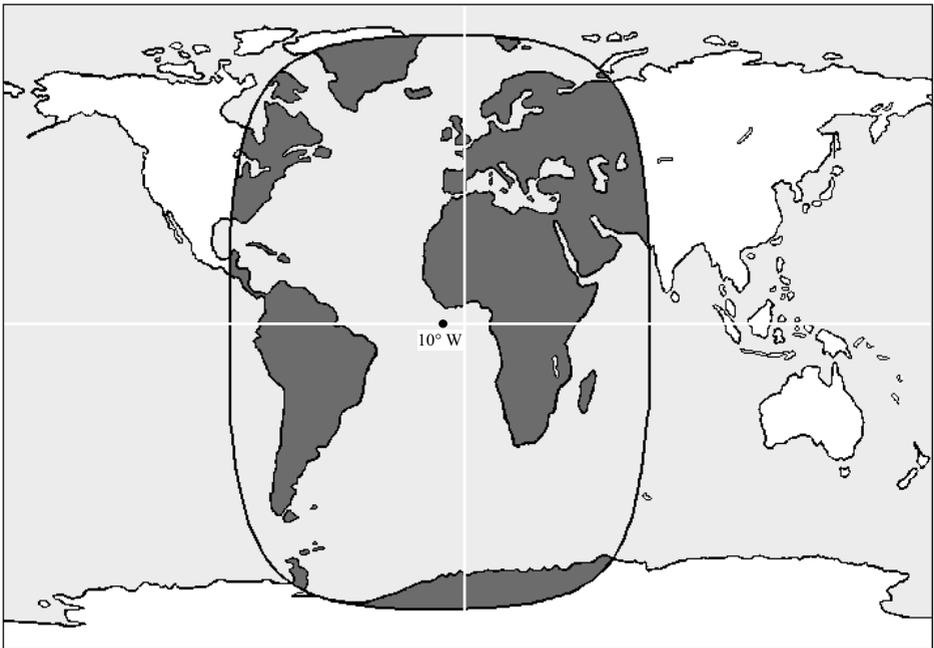
5.1 Enlace Tierra-espacio (2025-2 110 MHz)

5.1.1 Interferencia causada al vehículo espacial

Los enlaces Tierra-espacio considerados en este análisis se basan en alturas orbitales de entre 250 y 36 000 km, ya que más del 90% de los vehículos espaciales funcionan en la órbita geostacionaria o a altitudes menores.

En la Fig. 3 puede verse la zona de la que recibirá señales un satélite geostacionario recibirá señales por medio de una antena cuasiomnidireccional. La posición del satélite, arbitrariamente elegida, es 10° W. Se estima que, en el caso más desfavorable, el satélite podría ver una zona en la que se encuentren el 70% de todos los terminales móviles de la Tierra.

FIGURA 3
Zona de recepción de interferencia para los satélites geostacionarios

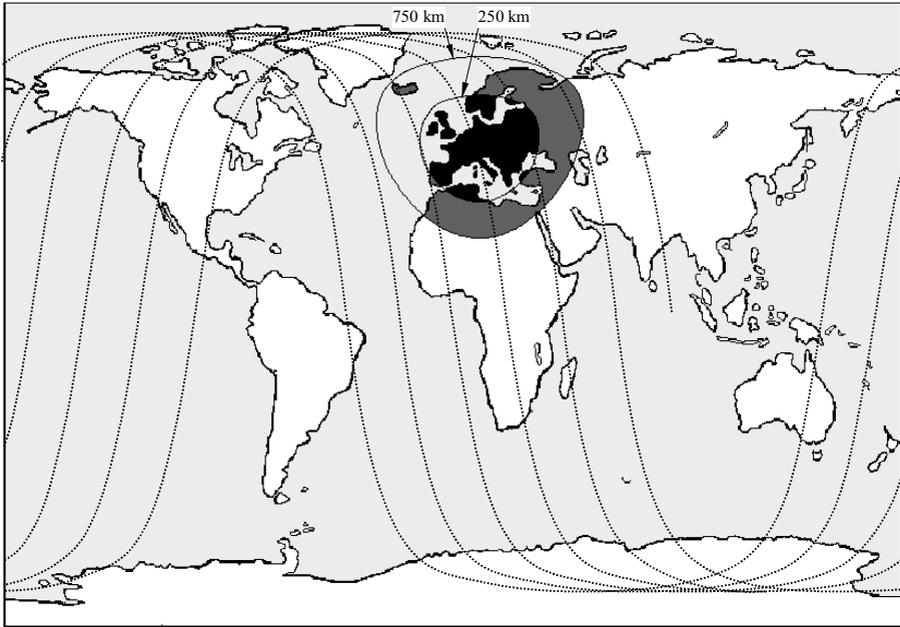


D03

En la Fig. 4 se indica la zona de la que recibirá señales un satélite en órbita terrestre baja, de una altitud comprendida entre 250 y 750 km. En este caso se ha supuesto que el satélite se encuentra encima del centro del continente europeo. La «ventana» resultante se desplaza a lo largo de una traza indicada por las líneas discontinuas. Es evidente que podría verse desde el satélite una zona muy extensa, donde podrían haber millones de estaciones móviles que estén transmitiendo.

En la Fig. 5 se ha representado la zona total desde la que recibirá interferencia un vehículo espacial tipo transbordador con una inclinación característica de 29°.

FIGURA 4
Zona de recepción de interferencia para los vehículos en órbita terrestre baja ($i = 98^\circ$)



D04

La zona de interferencia A_i está determinada por:

$$A_i = \frac{2\pi R^2 h}{R + h}$$

donde:

R : radio de la Tierra (6378 km)

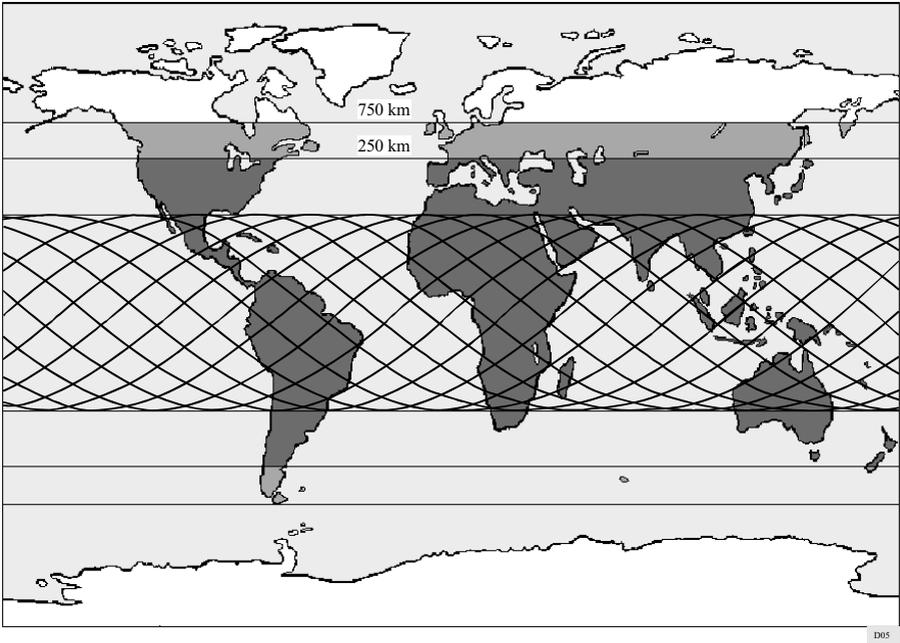
h : altitud de la órbita (250 a 36 000 km).

A una altitud de 250 km el vehículo espacial recibirá interferencia de una zona de 9,6 millones de km^2 . Esta cifra aumenta a 27 millones de km^2 en el caso de una altitud orbital de 750 km. La superficie máxima vista por un satélite geoestacionario es de 217 millones de km^2 .

El nivel de densidad espectral de interferencia, P_i , recibido por una antena espacial desde un transmisor móvil único puede calcularse del modo siguiente:

$$P_i = \frac{E_i c^2}{B_i (4\pi x f)^2}$$

FIGURA 5
Zona de recepción de interferencia para los vehículos en órbita terrestre baja ($i = 29^\circ$)



La interferencia acumulativa $P_{\Sigma i}$ de todos los transmisores móviles de la zona de interferencia viene dada por:

$$P_{\Sigma i} = \int_{x=h}^{d_m} \frac{n_a P_i B_i h^2 dA(x)}{B_m A_i x^2} dx = \frac{n_a E_i c^2}{(4\pi f)^2 B_m A_i} \int_{x=h}^{d_m} \frac{dA(x)}{x^2} dx$$

$$A(x) = \frac{\pi R (x^2 - h^2)}{R + h}$$

$$\frac{dA(x)}{dx} = \frac{2\pi R}{R + h} x$$

$$d_m = \sqrt{(R + h)^2 - R^2}$$

$$P_{\Sigma i} = \frac{n_a E_i c^2}{(4\pi f)^2 B_m R h} [\ln(d_m) - \ln(h)]$$

donde:

P_i : densidad de potencia del transmisor interferente

E_i : p.i.r.e. del interferente

x : distancia al interferente

- f : frecuencia de transmisión
 n_a : número de transmisores móviles activos
 c : velocidad de la luz
 B_i : anchura de banda de un transmisor móvil
 B_m : anchura de banda del servicio móvil
 d_m : distancia máxima al transmisor interferente.

Para simplificar, se ha supuesto una distribución uniforme de los terminales activos en la anchura de banda disponible y en la zona de interferencia. En el Cuadro 2 se indican los supuestos detallados adoptados y los niveles de interferencia resultantes. Debe concluirse que la compartición es imposible para estos enlaces, ya que los niveles de interferencia son varios órdenes de magnitud mayores que los niveles admisibles.

5.1.2 Interferencia causada a las unidades móviles

Las unidades móviles recibirán interferencia perjudicial de una estación terrena transmisora si funcionan dentro de un radio determinado de esa estación. Los niveles máximos de la p.i.r.e. para las funciones de apoyo a satélites próximos a la Tierra están situados típicamente entre 66 y 78 dBW.

Teniendo en cuenta las ganancias de antena en la dirección horizontal indicadas en la Fig. 2 y el hecho de que una antena radia en principio en todas direcciones, con la especificación de ganancia más baja de -10 dBi hacia atrás (-6 dBi para una antena de 5,5 m), deben preverse en la dirección horizontal los niveles de p.i.r.e. en torno a la antena que se indican más adelante. Los niveles de densidad de p.i.r.e. dependen en gran medida de la velocidad de transmisión de datos. Para el servicio de operaciones espaciales, la velocidad de datos máxima es típicamente de algunos kbit/s mientras que en el servicio de investigaciones espaciales deben tenerse en cuenta por lo menos la gama de 1 kbit/s a 100 kbit/s.

Diámetro de la antena (m)	Gama de la p.i.r.e. (dBW)	Gama de la densidad de p.i.r.e. (dB(W/4 kHz))
5,5 (3°)	20-50	14-47
15 (3°)	19-50	13-47

Los niveles de protección de las unidades FSPTMT no se conocen, pero el sistema estará limitado por la autointerferencia y no por el ruido. Si se supone que son admisibles niveles de interferencia de alrededor de -150 dB(W/4 kHz), y suponiendo cierta pérdida adicional debida a la difracción de la señal, puede necesitarse una zona de protección de hasta 100 km para permitir el funcionamiento satisfactorio de las unidades móviles.

5.2 Enlace Tierra-espacio (2200-2290 MHz)

Para estos enlaces, debe distinguirse entre los distintos servicios espaciales. El más crítico es el de investigación espacial, pero los resultados en el caso de las operaciones espaciales y de la exploración de la Tierra son en realidad muy similares.

Es difícil formular supuestos sobre la distribución de los transmisores móviles en torno a una estación terrena de satélite, ya que éstos dependen en gran medida del emplazamiento de la estación. Se ha supuesto una distribución media basada en el número de habitantes de los países del Mercado Común Europeo. La densidad de población media es de 140 habitantes por km², con lo cual 323 millones de personas viven en 2,3 millones de km². La densidad de tráfico media resultante es de 2,8 E/km² para las estaciones personales y de 0,56 E/km² para las estaciones móviles.

CUADRO 2
Enlaces Tierra-espacio (2025-2 110 MHz)

	Estación personal en interior		Estación personal en exterior		Estación móvil	
	250	36 000	250	36 000	250	36 000
Altitud de la órbita del satélite (km)	9,64	217,13	9,64	217,13	9,64	217,13
p.i.r.e. de una unidad FSPMTT única (W)	600	4 000	600	4 000	600	4 000
Anchura de banda del canal para las comunicaciones vocales (kHz)	20,0	20,0	20,0	20,0	10,0	10,0
Densidad de p.i.r.e. de una unidad FSPMTT (dB(W/Hz))	12,4	3,7	12,4	3,7	6,2	1,8
Pérdida en el espacio (dispersión) (dB)	10,0	10,0	10,0	10,0	4,0	4,0
Interferencia causada por una unidad (dB(W/Hz))	12,0	80,0	12,0	80,0	2,4	16,0
Densidad de interferencia admisible (dB(W/Hz))	1,24	0,37	1,24	0,37	0,25	0,07
Exceso de interferencia causada por una unidad (dB)	24	24	27	27	111	111
Zona de interferencia vista por el satélite (mill./km ²)	25 000	166 667	22 222	148 148	541	3 604
Número total de habitantes de la zona (mill.)	10,0	10,0	3,0	3,0	3,0	3,0
Porcentaje de abonados al servicio (%)	-196	-221	-181	-206	-177	-202
Número total medio de unidades por km ²	16,0	-8,5	30,7	6,2	34,6	10,1
Porcentaje de unidades activas en la zona (%)	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0
Unidades activas simultáneamente en la zona (mill.)	5,2	5,2	4,0	4,0	7,0	7,0
Número medio de unidades activas por km ² (E/km ²)	5,3	0,0	5,3	0,0	5,3	0,0
Anchura de banda de servicio prevista (canales vocales) (MHz)	31,5	1,7	45,0	15,2	51,8	22,1
Anchura de unidades activas por canal						
Atenuación ambiental (edificios, árboles) (dB)						
Interferencia acumulativa de todas las unidades activas (dB(W/Hz))						
Exceso medio sobre la interferencia admisible (dB)						
Aumento de la interferencia durante las crestas de actividad (dB)						
Aumento de la interferencia con niveles de potencia más elevados (dB)						
Aumento de la interferencia en zonas de alta densidad (dB)						
Exceso sobre la interferencia admisible, en el caso más desfavorable (dB)						

La interferencia se integra sobre una distancia que abarca de 1 a 10 km en torno a la estación para la que puede suponerse una conexión de visibilidad directa. Para la mayoría de los emplazamientos de la estación, no puede excluirse que las estaciones móviles se aproximen incluso a menos de 1 km. Es evidente que se recibirá interferencia adicional de terminales móviles más distantes pero para simplificar éstas no se toman en cuenta aquí. La ganancia de antena varía con el ángulo azimutal y se ha integrado sobre 360° a fin de obtener un valor medio.

La interferencia acumulativa está determinada por:

$$P_{\Sigma i} = \int_{x=d_1}^{d_2} \frac{md_a P_i B_i dA(x)}{B_m} dx = \frac{md_a E_i c^2}{(4\pi f)^2 B_m} \int_{x=d_1}^{d_2} \frac{dA(x)}{x^2} dx$$

$$A(x) = \pi x^2$$

$$\frac{dA(x)}{dx} = 2\pi x$$

$$P_{\Sigma i} = \frac{md_a E_i c^2}{8\pi f^2 B_m} [\ln(d_2) - \ln(d_1)]$$

donde:

md_a : densidad media de estaciones móviles

d_1 : radio mínimo en torno a la estación

d_2 : radio máximo en torno a la estación.

En los Cuadros 3a y 3b se proporcionan los resultados detallados para los servicios espaciales considerados. El caso más desfavorable se da cuando una unidad móvil transmite en la dirección del haz principal. Se supuso que una estación única que transmitiese a una distancia de 10 km era representativa, aunque es posible una distancia mucho menor. La conclusión principal es que, ya con una especificación de ganancia de antena media de algunos dBi en torno a su posición y con el cálculo de interferencia simplificado, desfavorable para los servicios espaciales, los niveles de interferencia excesiva son varios órdenes de magnitud mayores que los niveles admisibles, lo que hace imposible la compartición.

5.3 Enlace espacio-espacio (2 025-2 110 MHz)

El caso más crítico de esta categoría es el enlace entre un satélite geoestacionario, por ejemplo de retransmisión de datos, y un satélite en órbita baja. La altitud de la órbita de estos últimos se sitúa típicamente entre 250 y 1 000 km.

Tal enlace es, por ejemplo, representativo de un transbordador espacial tripulado situado en una órbita de alrededor de 400 km de altitud. Es imperativo que este vehículo cuente con una antena omnidireccional a fin de permitir instrucciones y comunicaciones seguras en todas las fases del vuelo y en particular en situaciones de urgencia.

Debido a las limitaciones de la densidad de flujo de potencia en la Tierra, existe también un límite para la p.i.r.e. que el satélite de retransmisión de datos puede radiar hacia ésta, es decir, hacia el satélite de órbita baja. Esto conduce a márgenes muy estrechos para el enlace. La interferencia, incluso de bajo nivel, es extremadamente crítica.

Los niveles de interferencia calculados son tan elevados que todos los enlaces de datos o comunicaciones a satélites de órbita baja quedarían totalmente interrumpidos. No es viable un aumento de la p.i.r.e. en el satélite geoestacionario transmisor debido a las restricciones de la densidad de flujo de potencia. Por consiguiente, la compartición con estaciones móviles terrestres es imposible.

En el Cuadro 4 pueden verse los resultados detallados.

CUADRO 3
Enlaces espacio-Tierra (2.200-2.290 MHz)

Cuadro 3a: Servicio de operaciones espaciales	Estación personal en interiores		Estación personal en exteriores		Estación móvil	
	24,0	7,5	24,0	7,5	24,0	7,5
Ganancia horizontal media de la estación terrena (5,5 m) (dBi)		2,800		2,800		0,560
Ganancia horizontal máxima de la estación terrena (3°) (dBi)		0,0058		0,0052		0,0001
Unidades activas por km ² (E/km ²)		0,003		0,020		1,000
Densidad de unidades activas por canal por km ² p.i.r.e. de una unidad FSPTMT (W)		-72,2		-64,0		-44,0
Densidad de p.i.r.e. de una unidad FSMPTT (dB(W/Hz))		-184,0		-184,0		-184,0
Densidad de interferencia admisible a la entrada del receptor (dB(W/kHz))		-208,0		-191,5		-191,5
Densidad de interferencia admisible a la entrada de la antena (dB(W/kHz))		-152,4		-144,7		-140,9
Interferencia de unidades entre 1 y 10 km (dB(W/kHz))		-161,5		-153,3		-133,3
Interferencia de una unidad a 10 km de distancia (visibilidad directa) (dB(W/kHz))		46,5		54,7		74,7
Exceso sobre la interferencia admisible (dB)		39,1		46,8		50,6

Cuadro 3b: Investigación espacial	Estación personal en interiores		Estación personal en exteriores		Estación móvil	
	14,5	2,4	14,5	2,4	14,5	2,4
Ganancia horizontal media de la estación terrena (15 m) (dBi)		2,800		2,800		0,560
Ganancia horizontal máxima de la estación terrena (5°) (dBi)		0,0058		0,0052		0,0001
Unidades activas por km ² (E/km ²)		0,003		0,020		1,000
Densidad de unidades activas por canal por km ² p.i.r.e. de una unidad FSPTMT (W)		-72,2		-64,0		-44,0
Densidad de p.i.r.e. de una unidad FSMPTT (dB(W/Hz))		-220,0		-220,0		-220,0
Densidad de interferencia admisible a la entrada del receptor (dB(W/Hz))		-234,5		-222,4		-222,4
Densidad de interferencia admisible a la entrada de la antena (dB(W/Hz))		-182,4		-174,7		-170,9
Interferencia de unidades entre 1 y 10 km (dB(W/Hz))		-191,5		-183,3		-163,3
Interferencia máxima de una unidad a 10 km de distancia (dB(W/Hz))		43,0		51,2		71,2
Exceso sobre la interferencia admisible (dB)		40,0		47,7		51,5

CUADRO 4
Enlaces espacio-espacio (2 025-2 110 MHz)

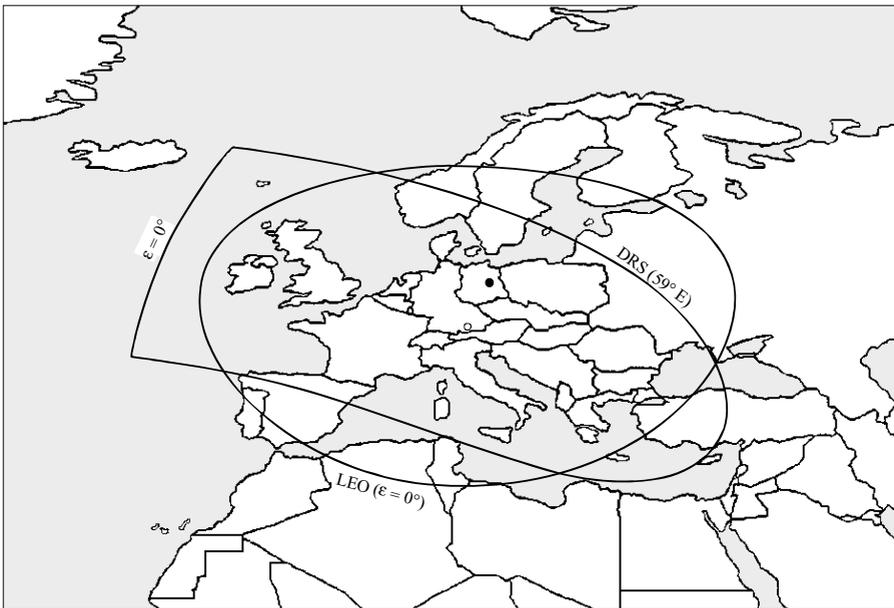
	Estación personal en interiores		Estación personal en exteriores		Estación móvil	
	250	750	250	750	250	750
Altitud de la órbita del satélite (km)	0,003	0,003	0,020	0,020	1,00	1,00
p.i.r.e. de una unidad FSMTPPT (W)	50,0	50,0	50,0	50,0	25,0	25,0
Anchura de banda de canal para las comunicaciones vocales (kHz)	-72,2	-72,2	-64,0	-64,0	-44,0	-44,0
Densidad de p.i.r.e. de una unidad FSMTPPT (dB(W/Hz))	146,7	156,2	146,7	156,2	146,7	156,2
Pérdida en el espacio (dispersión) (dB)	-218,9	-228,4	-210,7	-220,2	-190,7	-200,2
Interferencia de una unidad (dB(W/Hz))	-212,0	-212,0	-212,0	-212,0	-212,0	-212,0
Densidad de interferencia admisible (dB(W/Hz))	-6,9	-16,4	1,3	-8,2	21,3	11,8
Exceso de interferencia de una unidad (dB)						
Zona de interferencia vista por el satélite (mill./km ²)	9,64	26,89	9,64	26,89	9,64	26,89
Número total de habitantes de la zona (mill.)	600	800	600	800	600	800
Porcentaje de abonados al servicio (%)	20,0	20,0	20,0	20,0	10,0	10,0
Número total medio de unidades por km ²	12,4	5,9	12,4	5,9	6,2	3,0
Porcentaje de unidades activas en la zona (%)	10,0	10,0	10,0	10,0	4,0	4,0
Unidades activas simultáneamente en la zona (mill.)	12,0	16,0	12,0	16,0	2,4	3,2
Número medio de unidades activas por km ² (E/km ²)	1,24	0,59	1,24	0,59	0,25	0,12
Anchura de banda del servicio prevista (canales vocales) (MHz)	24	24	27	27	111	111
Número de unidades activas por canal	25 000	33 333	22 222	29 630	541	721
Atenuación ambiental (edificios, árboles) (dB)	10,0	10,0	3,0	3,0	3,0	3,0
Interferencia acumulativa de todas las unidades activas (dB(W/Hz))	-196,0	-200,9	-181,3	-186,2	-177,4	-182,3
Exceso medio sobre la interferencia admisible (dB)	16,0	11,1	30,7	25,8	34,6	29,7
Aumento de la interferencia durante las crestas de actividad (dB)	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0
Aumento de la interferencia con mayores niveles de potencia (dB)	5,2	5,2	4,0	4,0	7,0	7,0
Aumento de la interferencia en zonas de alta densidad (dB)	5,3	3,0	5,3	3,0	5,3	3,0
Exceso sobre la interferencia admisible, en el caso más desfavorable (dB)	31,5	24,3	45,0	37,8	51,8	44,6

5.4 Enlace espacio-espacio (2 200-2 290 MHz)

Esta banda de frecuencias se utiliza para los enlaces de datos de satélites en órbita baja a satélites geoestacionarios de retransmisión de datos y para comunicaciones de corta distancia entre satélites de órbita baja y eventualmente también entre astronautas. Por consiguiente, deben tomarse en cuenta altitudes orbitales de entre 250 y 36 000 km.

En principio, son aplicables los mismos supuestos antes indicados, con la diferencia de que el satélite geoestacionario utiliza antenas de elevada ganancia para los enlaces dirigidos a los satélites de órbita baja. Se obtienen así niveles de interferencia admisible muy bajos a la entrada de la antena. La anchura del haz de la antena es típicamente de algunos grados, por lo que puede recibirse interferencia de una zona algo menor que en el caso de la órbita de 250 km. En la Fig. 6 se proporciona un ejemplo típico de la zona desde la cual recibirá interferencia un satélite de retransmisión de datos durante el seguimiento de un satélite de órbita baja.

FIGURA 6
Cobertura de una antena de satélite de retransmisión de datos y de un vehículo en órbita terrestre baja (OTB), 250 km



D06

En el Cuadro 5 pueden verse los resultados detallados. También en este caso la compartición es desafortunadamente imposible.

5.5 Casos más desfavorables para todos los enlaces

Los supuestos adoptados para los estudios anteriores de interferencia se basan en una distribución media de las estaciones móviles en la zona de interferencia, una actividad media, niveles de potencia mínimos para las unidades FSPTMT y una ocupación uniforme de todos los canales disponibles. Los valores de interferencia excesiva resultantes son por consiguiente cifras medias en la parte inferior de la gama.

CUADRO 5
Enlace espacio-espacio (2 200-2 290 MHz)

	Estación personal en interiores		Estación personal en exteriores		Estación móvil	
	250	36 000	250	36 000	250	36 000
Altitud de la órbita del satélite (km)	0,003	0,003	0,020	0,020	1,000	1,000
p.i.r.e. de una unidad FSMTPPT (W)	50,0	50,0	50,0	50,0	25,0	25,0
Anchura de banda de canal para las comunicaciones vocales (kHz)	-72,2	-72,2	-64,0	-64,0	-44,0	-44,0
Densidad de p.i.r.e. de una unidad FSMTPPT (dB(W/Hz))	146,7	189,8	146,7	189,8	146,7	189,8
Pérdida en el espacio (dispersión) (dB)	-218,9	-262,1	-210,7	-253,8	-190,7	-233,8
Interferencia de una unidad (dB(W/Hz))	-212,0	-247,0	-212,0	-247,0	-212,0	-247,0
Densidad de interferencia admisible (dB(W/Hz))	-6,9	-15,1	1,3	-6,8	21,3	13,2
Exceso de interferencia de una unidad (dB)						
Zona de interferencia vista por el satélite (mill./km ²)	9,64	8,00	9,64	8,00	9,64	8,00
Número total de habitantes de la zona (mill.)	600	500	600	500	600	500
Porcentaje de abonados al servicio (%)	20,0	20,0	20,0	20,0	10,0	10,0
Número total medio de unidades por km ²	62,2	62,5	62,2	62,5	62,2	62,5
Porcentaje de unidades activas en la zona (%)	10,0	10,0	10,0	10,0	4,0	4,0
Unidades activas simultáneamente en la zona (mill.)	12,0	10,0	12,0	10,0	2,4	2,0
Número medio de unidades activas por km ² (E/km ²)	1,24	1,25	1,24	1,25	0,25	0,25
Anchura de banda del servicio prevista (canales vocales) (MHz)	24	24	27	27	111	111
Número de unidades activas por canal	25 000	20 833	22 222	18 519	541	450
Atenuación ambiental (edificios, árboles) (dB)	10,0	10,0	3,0	3,0	3,0	3,0
Interferencia acumulativa de todas las unidades activas (dB(W/Hz))	-196,0	-218,9	-181,3	-211,1	-177,4	-207,3
Exceso medio sobre la interferencia admisible (dB)	16,0	27,2	30,7	34,9	34,6	38,8
Aumento de la interferencia durante las crestas de actividad (dB)	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0
Aumento de la interferencia con mayores niveles de potencia (dB)	5,2	5,2	4,0	4,0	7,0	7,0
Aumento de la interferencia en zonas de alta densidad (dB)	5,3	0,0	5,3	0,0	5,3	0,0
Exceso sobre la interferencia admisible, en el caso más desfavorable (dB)	31,5	37,4	45,0	43,9	51,8	50,8

Si el vehículo espacial pasa sobre grandes ciudades o zonas muy pobladas de Europa, la interferencia acumulativa aumentará considerablemente, debido a la más corta distancia a que se encontrarán del mismo un elevado número de estaciones móviles. Para tener en cuenta las grandes zonas urbanas y suburbanas se supuso que el 20% de todas las unidades móviles vistas desde el satélite se encuentran próximas al punto subsatélite. Esto es fácilmente posible sobre grandes ciudades como París o Londres, con densidades de tráfico de hasta 20000 E/km² de superficie cubierta. Ello implica un aumento de la interferencia de entre 3 dB para una órbita de 750 km y 5 dB para una órbita de 250 km. En el caso de la órbita de los satélites geoestacionarios no se supuso ningún aumento, ya que es improbable que pueda encontrarse cerca del ecuador una concentración muy elevada de estaciones móviles.

También puede producirse a veces un aumento de la interferencia con las crestas de actividad. Cabe suponer que la densidad de tráfico puede llegar a triplicarse. Esto conduce a un posible aumento de la interferencia de entre 4 y 7 dB. Otra razón de una mayor interferencia sería la ocupación desigual de los canales, pero esto es difícil de estimar y no se ha tenido en cuenta en el presente estudio.

Es posible concluir que, para el enlace Tierra-espacio y los dos enlaces espacio-espacio, la interferencia del caso más desfavorable puede ser entre 9 y 16 dB mayor que el valor medio.

La situación para el enlace espacio-Tierra es ligeramente diferente. El caso más desfavorable sería el de un transmisor móvil en la vecindad de la estación, cerca de la dirección del haz principal. Si se supone una distancia de 10 km entre esa estación y la estación terrena, el nivel de interferencia correspondiente se situaría entre 43 y 75 dB por encima de los niveles de protección especificados.

6 Conclusiones

Seguidamente se proporciona un breve resumen de las cifras de exceso de interferencia para todos los enlaces analizados en el Cuadro 6. El valor inferior se basa en el exceso de interferencia medio. El valor superior tiene en cuenta los casos más desfavorables, a causa del aumento de la densidad de estaciones móviles en zonas muy pobladas, de límites más elevados de la potencia de funcionamiento especificada y del mayor número de comunicaciones en las crestas de actividad. No se ha considerado la ocupación desigual de los canales, aunque ésta es otra causa de aumento de la interferencia.

CUADRO 6

Resumen de la interferencia para todos los enlaces y todas las unidades móviles consideradas

Exceso de interferencia (dB)	Estación personal en interiores	Estación personal en exteriores	Estación móvil
Tierra-espacio (2 025-2 110 MHz)	16-32	31-45	35-52
Espacio-Tierra (2 200-2 290 MHz)	39-47	47-55	51-75
Espacio-espacio (2 025-2 110 MHz)	16-32	31-45	35-52
Espacio-espacio (2 200-2 290 MHz)	27-37	35-45	39-52

Se ha presentado un análisis de la interferencia entre sistemas móviles terrestres de tipo FSPTMT y los servicios de operaciones espaciales, investigación espacial y exploración de la Tierra. En ninguno de los tipos de enlaces considerados en la presente Recomendación, es posible la compartición con estos sistemas móviles de alta densidad u otros similares. Los niveles de interferencia resultantes son mayores en órdenes de magnitud que los niveles admisibles especificados en el RR y en las Recomendaciones UIT-R.

Anexo 2

Resumen de estudios de las características de los sistemas móviles que facilitan la compatibilidad de radiofrecuencias con los servicios científicos espaciales

1 Introducción

En el presente Anexo se resumen los resultados de estudios relativos a las características técnicas y de explotación de sistemas móviles que podrían ser compatibles con los sistemas de IE, OE y ETS que funcionan en las bandas 2 025-2 110 MHz y 2 200-2 290 MHz.

Las características de los sistemas móviles que facilitan la compartición son las siguientes:

- emisiones de baja densidad espectral de potencia,
- transmisiones de naturaleza intermitente,
- utilización de antenas transmisoras directivas,
- número de estaciones móviles autolimitado por la naturaleza de la aplicación.

En los puntos siguientes se presentan estudios relativos a los diferentes conjuntos de supuestos y gamas de valores correspondientes a estas características generales. A fin de definir mejor el entorno de interferencia se necesitarían nuevos estudios de la compatibilidad entre sistemas móviles y sistemas científicos espaciales en las bandas 2 025-2 110 MHz y 2 200-2 290 MHz.

2 Resumen de los estudios de la p.i.r.e. y de la ganancia de antena

El establecimiento de requisitos técnicos para el servicio móvil en las bandas 2 025-2 110 MHz y 2 200-2 290 MHz condujo a la propuesta de un límite de p.i.r.e. de 28 dBW, junto con una ganancia de antena mínima de 24 dBi a fin de facilitar la compartición con los servicios científicos espaciales. Se realizaron estudios del efecto de interferencia de tales sistemas sobre el servicio de investigación espacial.

El modelo utilizado en el estudio suponía una distribución global y uniforme de terminales móviles directivos con ganancias de antena situadas entre 22 y 26,5 dBi y p.i.r.e. de entre 28 y 37 dBW. Se tomaron en consideración altitudes orbitales de los satélites de entre 250 km y 36000 km.

El estudio mostró que las actividades científicas espaciales en la banda 2 200-2 290 MHz son considerablemente más susceptibles a la interferencia que las realizadas en la banda 2 025-2 110 MHz. Se efectuó un análisis de sensibilidad de la ganancia de antena. Para el caso de niveles de p.i.r.e. constantes, la probabilidad de interferencia disminuye con el aumento de la ganancia de antena de la manera indicada en la Fig. 7. En la Fig. 7 se muestra también un incremento no lineal de la probabilidad de interferencia con el aumento lineal de la p.i.r.e.

En el estudio se llegó finalmente a la conclusión de que el límite de la p.i.r.e. propuesto, de 28 dBW, junto con una ganancia de antena superior a 24 dBi, constituyen disposiciones suficientes para permitir la compartición con alrededor de 1 000 sistemas móviles del tipo descrito en todo el mundo.

3 Resumen de un estudio de la interferencia causada por ciertos sistemas móviles

Se ha efectuado un estudio en el que se consideraron cuatro posibles escenarios relativos a la interferencia que se causaría a los sistemas de los servicios científicos espaciales, tal como se indica en el Cuadro 7.

Seguidamente se examinan las características de los sistemas utilizadas en el estudio.

3.1 Características de los sistemas

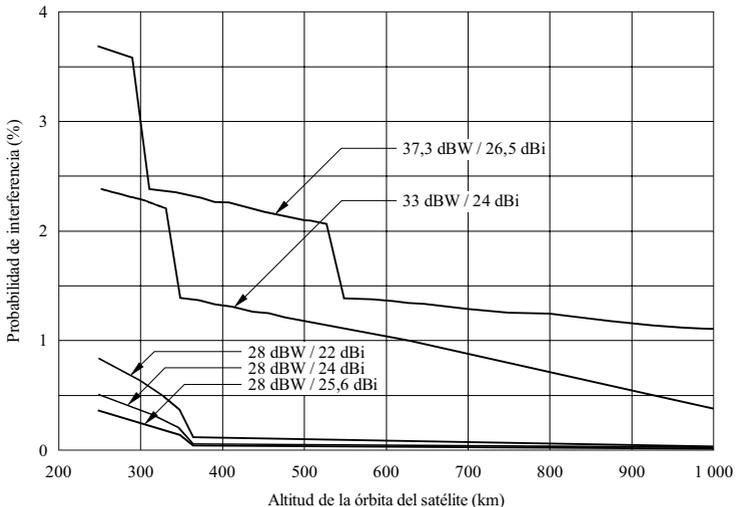
3.1.1 Características de recepción

3.1.1.1 Satélite de retransmisión de datos

Antena receptora (que ha de efectuar el seguimiento de un satélite de órbita baja cuando esté visible):

- Ganancia de puntería = 34 dBi;
- Características fuera del eje según el diagrama de radiación de referencia para haces circulares de alimentación única (nivel de lóbulo lateral próximo de -20 dB) según lo definido en la Recomendación UIT-R S.672.

FIGURA 7
Probabilidad de interferencia para sistemas de periodismo electrónico de diferentes características



1 000 sistemas de periodismo electrónico
 Actividad de 10 %

D07

CUADRO 7

	2 025-2 110 MHz	2 200-2 290 MHz
Servicios espaciales de retransmisión de datos	Espacio-espacio (Ida) (1)	Espacio-espacio (Retorno) (3)
Servicios espaciales directos con la Tierra	Tierra-espacio (2)	Espacio-Tierra (4)
Móviles	Directivos (periodismo electrónico)	Omnidireccional

3.1.1.2 Satélite en órbita terrestre baja (que apunta al satélite de retransmisión de datos)

Antena receptora (que ha de efectuar el seguimiento del satélite geoestacionario de retransmisión de datos cuando esté visible):

- Ganancia de puntería = 25 dBi;
- Características fuera del eje según el diagrama de radiación de referencia para haces circulares de alimentación única (nivel de lóbulo lateral próximo de -20 dB) según lo definido en la Recomendación UIT-R S.672;
- Altitud de la órbita = 300 km;
- Inclinación = 29°.

3.1.1.3 Satélite en órbita terrestre baja (que apunta a la Tierra)

Antena receptora omnidireccional (ganancia = 0 dBi);

- Altitud de la órbita = 300 km;
- Inclinación = 29°.

3.1.1.4 Estación terrena

Antena receptora (que ha de efectuar el seguimiento del satélite de órbita baja cuando esté visible):

- Ganancia de puntería = 45 dBi;
- Características fuera del eje según lo definido en los Apéndices 28 y 29 del RR.

3.1.2 Características de transmisión

3.1.2.1 Terminal móvil (directivo) – Periodismo electrónico

- Ganancia de puntería de la antena = 25 dBi;
- Densidad espectral de potencia en la antena = -38 dB(W/kHz);
- Características fuera del eje según lo definido en los Apéndices 28 y 29 del RR.

3.1.2.2 Terminal móvil (omnidireccional)

- Ganancia de antena = 0 dBi;
- Densidad espectral de potencia en la antena = -42 dB(W/kHz).

3.2 Resumen y conclusiones

Se evaluaron cuatro configuraciones geométricas (A-D) para los escenarios indicados en el Cuadro 7, con las características técnicas también indicadas. Los resultados de un análisis probabilístico se resumen en el Cuadro 8.

CUADRO 8

Referencia	Caso	Nivel máximo de interferencia relativo al criterio (dB)	Porcentaje de probabilidad de que se rebasa el criterio (%)
1 A	Periodismo electrónico a satélite de órbita baja (que apunta hacia un satélite de retransmisión de datos)	+ 31,0	0,65
1 B		+ 7,5	0,20
1 C		+ 6,5	0,15
1 D		+ 6,5	0,15
2 A	Periodismo electrónico a satélite de órbita baja (que apunta hacia la Tierra)	+ 2,5	0,20
2 B		+ 2,5	0,04
2 C		+ 2,5	0,045
2 D		+ 2,5	0,035
3 A	Omni a satélite de retransmisión de datos	- 16,5	2,50 ⁽¹⁾
3 B		- 16,5	1,50 ⁽¹⁾
3 C		- 15,0	0,15 ⁽¹⁾
3 D		- 15,0	0,50 ⁽¹⁾
4 A	Omni a estación terrena	+ 48,5	1,00
4 B		+ 48,0	0,55

⁽¹⁾ Probabilidad de nivel máximo de interferencia.

3.2.1 Interferencia causada por estaciones móviles directivas a un satélite en órbita baja (que apunta hacia un satélite de retransmisión de datos) en la banda 2025-2110 MHz

Los valores del Cuadro 8 parecen indicar que un solo terminal de periodismo electrónico en distintas configuraciones geométricas puede rebasar los criterios de protección aplicables. No obstante, en la mayoría de las configuraciones, si la potencia del transmisor de periodismo electrónico se disminuyese en 1 dB, la probabilidad de rebasar los criterios de protección disminuiría al 0,1%. Esto, evidentemente, no se aplicaría a las configuraciones geométricas más críticas y, por tanto, puede haber que establecer ciertas limitaciones al emplazamiento de los terminales terrenales de periodismo electrónico.

3.2.2 Interferencia causada por estaciones móviles directivas a un satélite de órbita baja (que apunta hacia la Tierra) en la banda 2025-2110 MHz

Los resultados parecen indicar que serían admisibles dos o tres terminales en un mismo canal geográficamente separados. Esto se traduciría en una comunidad aceptable de entre 100 y 150 terminales de periodismo electrónico, si no se considera la geometría del caso más desfavorable.

3.2.3 Interferencia causada por estaciones móviles omnidireccionales a un satélite geostacionario de retransmisión de datos (que efectúa el seguimiento de un satélite de órbita baja) en la banda 2200-2290 MHz

Los valores indicados en el Cuadro 8 muestran que los niveles de potencia interferente causados por un terminal omnidireccional único se hallan claramente dentro de los criterios admisibles. No obstante, las probabilidades de que se produzcan estos niveles son elevadas y, por tanto, múltiples

terminales podrían crear niveles totales de interferencia que, aunque apenas rebasaran los niveles de potencia admisibles, los rebasarían gran número de veces en términos de probabilidad de ocupación.

3.2.4 Interferencia causada por estaciones móviles omnidireccionales a una estación terrena (que efectúe el seguimiento de un satélite de órbita baja) en la banda 2200-2290 MHz

Si se supone que no hay visibilidad directa, de modo que la pérdida básica de transmisión obedece a la ley inversa cúbica, un terminal omnidireccional puede funcionar dentro de un radio de 0,5 km de una estación terrena (con una elevación mayor de 5°).

Anexo 3

Descripción de ciertos sistemas de periodismo electrónico (PE) que funcionan en las bandas 2025-2110 MHz

1 Introducción

En el presente Anexo se proporciona información acerca de las particulares características técnicas y de explotación que presentan por determinados sistemas PE de una administración, y que pueden facilitar la compartición con los servicios IE, OE y ETS.

2 Características y descripción de los sistemas PE

Los sistemas PE comprenden tanto equipos portátiles - llamados de «punto de vista» – como equipos transportables, los que suministran imágenes de una variedad de lugares y actividades. Los sistemas PE se utilizan para la cobertura de sucesos o entrevistas in situ, o la transmisión en directo de eventos deportivos o de otra naturaleza. Dado el valor del vídeo directo, la mayoría de las estaciones locales de televisión de zonas urbanas de los Estados Unidos de América emplean equipos PE. Los sistemas PE transportables, utilizados para la cobertura in situ, van generalmente montados en furgonetas y funcionan en modo estacionario para la transmisión de vídeo a un lugar de recepción fijo. Estos sistemas proporcionan movilidad para la cobertura de noticias en toda una región.

3 Sistemas y entornos PE

Existen dos modos corrientes de explotación:

3.1 Equipos transportables

Los sistemas PE transportables descritos en la sección anterior se utilizan en reportajes vídeo transmitidos en directo o grabados, para la difusión de noticias, deportes y programas de esparcimiento. Van montados generalmente en furgonetas y utilizan transmisores con una potencia de alrededor de 10,8 dBW. Se sirven de antenas directivas con una ganancia de 20-22 dBi instaladas

en un mástil neumático de hasta 15 m de altura, y pueden emplear polarización lineal o circular para obtener protección adicional contra la interferencia recíproca. Muchos sistemas PE (probablemente del 30 al 50%) transmiten con una pérdida de línea de transmisión de hasta 5 dB.

3.2 Equipos de «punto de vista»

Se emplean también transmisores de microondas pequeños y livianos para los casos en que se requiere especial movilidad o proximidad, tanto por el deseo de transmitir imágenes en directo como por la dificultad de utilizar magnetoscopios que no cumplen los requisitos de tamaño y robustez. Estos transmisores funcionan generalmente con una potencia de hasta 5 dBW. Utilizan esencialmente antenas omnidireccionales con un ganancia de 0 a 3 dBi y también pueden emplear polarización lineal o circular.

Los pequeños sistemas de este tipo funcionan generalmente en lugar del sistema transportable, más bien que añadido a éste en el mismo canal. De ordinario no pueden funcionar simultáneamente con los equipos transportables, ya que éstos causan excesiva interferencia a sus receptores.

En el Cuadro 9 pueden verse las características de sistemas PE típicos que funcionan en la banda 2025-2 110 MHz.

CUADRO 9

Sistemas PE a 2 GHz típicos utilizados en los Estados Unidos de América

Tipo de utilización	Ubicación del transmisor	Potencia de transmisión	Ganancia de antena (dBi)	Ubicación del receptor
PE transportable (furgoneta)	Mástil de la furgoneta	12 W	22	Torre
Enlace fijo temporal	Techo	12 W	25	Techo
Congresos	Piso de la sala de congresos	100 mW	0-5	Cambios de la sala
«Punto de vista» (por ejemplo, esquiador)	Sobre el cuerpo o el casco	100 mW	0	Ladera o helicóptero
Campos de deporte				
Terreno de juego	Campo	1 W	12	Tribuna de la prensa
Campo de golf (sistema 1)	En el campo	3 W	16	Globo amarrado
Campo de golf (sistema 2)	En el campo	12 W	12	Grúa
Pista de carreras	Automóvil	3 W	7	Helicóptero
Helicóptero	Helicóptero retransmisor	12 W	7	En tierra
Carreras de larga distancia				
Motocicleta	Motocicleta	3 W	7	Helicóptero
Vehículo retransmisor	Camioneta	12 W	12	Helicóptero
Helicóptero	Helicóptero retransmisor	12 W	7	Techo

4 Características de funcionamiento

Todos los sistemas PE no pueden funcionar simultáneamente. Dada su sensibilidad a la interferencia, sólo es posible generalmente una transmisión por canal para un mismo lugar de recepción. En la mayoría de los mercados de televisión de Estados Unidos de América existen múltiples lugares de recepción que permiten transmisiones simultáneas por un mismo canal, pero incluso en los mercados extensos, sólo son posibles por lo general seis transmisiones simultáneas por el canal más activo, y en la mayor parte de los mercados ese número no excede de dos. Raramente se efectúan más de dos transmisiones cocanal simultáneas. En realidad, sólo existen múltiples lugares de recepción de sistemas PE en los mercados de televisión mayores, por lo que de ordinario las regiones tienen poca o ninguna actividad cocanal simultánea de periodismo electrónico.

Aunque se utilizan durante todo el día, los sistemas PE transportables funcionan principalmente en el curso de los programas de noticias locales de los días de semana, que en general se transmiten aproximadamente de 1200 a 1230, de 1700 a 1900 y de 2300 a 2330, hora local. En la mayoría de los mercados el uso del PE es también considerable antes de los programas de noticias de la tarde de 1500 a 1700 horas aproximadamente. La popularidad de los programas locales matinales de espectáculos, de 0600 a 0900 está aumentando en varios mercados, y estos programas también utilizan sistemas PE. Los transmisores PE transportables funcionan aproximadamente dos veces por día. Los ingenieros de radiodifusión estiman que en promedio las transmisiones duran 15 min, aunque en algunos casos sólo son de 5 min y en otros quizás de hasta 5 h.

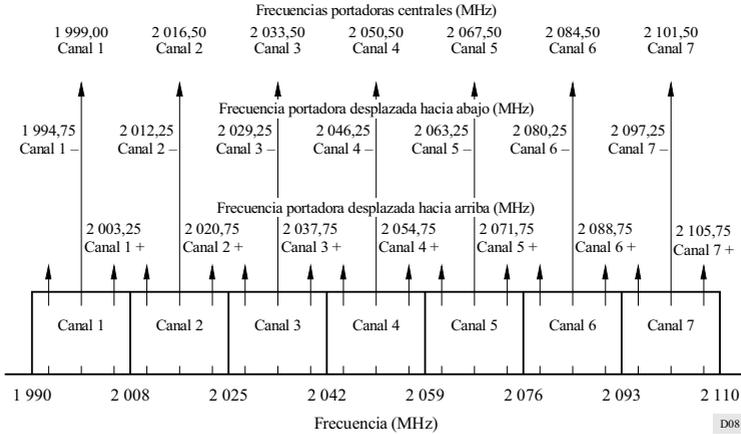
5 Características y utilización del espectro

La banda principal utilizada para el PE es 1990-2110 MHz, por sus favorables características de propagación. Entre éstas se cuentan niveles más bajos de atenuación por el follaje que los que se producen a frecuencias más elevadas y la capacidad de hacer «rebotar» una señal en un edificio a fin de establecer un enlace temporal con un lugar de recepción fijo, a pesar de un bloqueo inevitable del trayecto.

En los Estados Unidos de América la banda de frecuencias PE está dividida en 7 canales de 17 MHz cada uno, excepto el primero que es de 18 MHz, como se muestra en la Fig. 8. Los sistemas PE funcionan de ordinario en el centro de cada canal, pero también se utilizan canales desplazados hacia abajo y hacia arriba. Son posibles, por tanto, 21 frecuencias portadoras, pero no todas éstas pueden utilizarse simultáneamente. Los sistemas PE pueden funcionar en el canal central, en el canal inferior, en el canal superior, o en los canales inferior y superior simultáneamente, según las necesidades y la utilización del canal adyacente en ese momento. Dado que estos sistemas son sensibles a la interferencia, sólo es posible generalmente una transmisión por canal para un mismo lugar de recepción.

Los sistemas PE emplean modulación de frecuencia (MF) para la transmisión de vídeo. La portadora casi nunca se transmite sin modular en trama ráster.

FIGURA 8
Plan de canales PE en uso en los Estados Unidos de América



Anexo 4

Descripción de ciertos sistemas móviles aeronáuticos de teledidada que funcionan en la banda 2200-2290 MHz

1 Introducción

Los sistemas móviles aeronáuticos de teledidada que utiliza una administración consisten en un pequeño número de transmisores controlados, que funcionan durante breves periodos en un reducido número de zonas determinadas.

El número de sistemas transmisores que funcionan simultáneamente dentro de cualquier radio de 1 000 km raramente excede de 15. La p.i.r.e. máxima en la dirección de un satélite en cualquier anchura de banda de 3 MHz dentro de cualquier radio de 1 000 km, raramente excederá de 10 W.

2 Características técnicas de los sistemas móviles aeronáuticos de teledidada

Desde los últimos años del decenio de 1960 la teledidada aeronáutica viene utilizando la banda de 2200-2290 MHz para la prueba de cohetes, vehículos de lanzamiento espacial, vehículos aéreos y subsistemas de los mismos. La duración de la mayoría de estas pruebas es inferior a 10 min, aunque algunas pueden durar varias horas. Las operaciones de teledidada pueden efectuarse a cualquier hora del día, aunque la utilización máxima corresponde a las horas de luz. La mayoría de las pruebas de vuelos se realizan en uno (o más) de los campos de pruebas utilizados por el Gobierno de los Estados Unidos de América.

Las características de los sistemas transmisores de teledifusión se optimizan para el vehículo que se ha de probar. Por ello, varían considerablemente de un vehículo a otro. No existe un sistema de transmisión «típico». La potencia radiada aparente de esos sistemas es generalmente de entre 1 y 5 W. El nivel de potencia necesario está determinado por la cantidad de información que ha de transmitirse, la distancia máxima entre los sistemas transmisor y receptor, la calidad necesaria de los datos y la sensibilidad del sistema receptor. Las antenas transmisoras utilizan generalmente polarización lineal y se diseñan típicamente para una cobertura casi isotrópica, ya que la orientación del vehículo probado con respecto a la antena receptora puede cambiar muy rápidamente. Dado que esta antena sigue al vehículo en vuelo, se producen grandes variaciones en los niveles de la señal en el receptor. Estos «desvanecimientos» son causados por los puntos de señal nula en el diagrama de la antena del vehículo y las anomalías de propagación, como los fenómenos de trayectos múltiples y de conductos. La disminución del nivel de la señal durante los desvanecimientos puede ser mayor de 30 dB. Es menester, pues, que la señal recibida esté considerablemente por encima del umbral durante las condiciones de vuelo óptimas, para evitar la pérdida de datos durante los desvanecimientos.

Los formatos y velocidades de los datos de teledifusión varían considerablemente de un vehículo a otro. La mayoría de los sistemas utilizan modulación de frecuencia o de fase. La entrada al transmisor puede ser digital, analógica o una combinación de ambas técnicas. Las anchuras de banda correspondientes al 99% de potencia de los sistemas varían de menos de 1 MHz a más de 10 MHz.

La relación señal/ruido necesaria antes de la detección para que la calidad de datos sea aceptable, varía de 9 a 15 dB. La distancia máxima entre el vehículo probado y la estación receptora de teledifusión es generalmente de entre 20 y 400 km (aunque en algunas pruebas supera los 3 000 km). Las anchuras de banda típicas del receptor van de 0,5 a 10 MHz (si bien estos valores están aumentando). Las temperaturas de ruido de los sistemas receptores oscilan entre 200 K y 500 K. Las ganancias del lóbulo principal de las antenas receptoras van de 6 dBi, en algunos sistemas móviles de corto alcance, a más de 50 dBi en el caso de las antenas de gran tamaño. Las antenas mayores siguen automáticamente el vehículo probado mientras que las más pequeñas (con un ganancia inferior a 20 dBi) generalmente deben orientarse en la dirección del transmisor. Los lóbulos laterales de las antenas receptoras dependen del tamaño y el diseño de ésta. La mayoría de esas antenas tienen diámetros de 2,44 a 10 m.

3 Consideraciones relativas al espectro

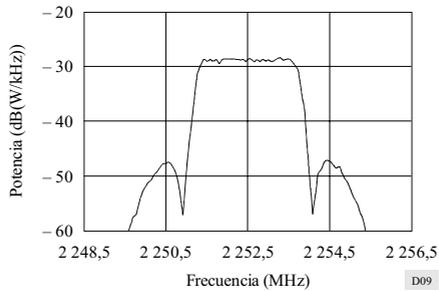
Los proveedores de sistemas móviles aeronáuticos de teledifusión de los Estados Unidos de América han dividido esta banda en 90 canales, de 1 MHz de anchura cada uno. Cuando se necesita una anchura de banda mayor, se asignan juntos múltiples canales.

Las operaciones de teledifusión aeronáutica están protegidas actualmente por la coordinación entre los distintos usuarios. El territorio de los Estados Unidos de América está dividido en zonas de coordinación. En cada zona, los coordinadores de las frecuencias asignan y programan la utilización de éstas.

Existe la posibilidad de una interferencia considerable con las estaciones terrenas que funcionan en el mismo lugar en que operan transmisores de teledifusión aeronáutica en la banda 2 200-2 290 MHz. Este problema se atenúa controlando el tiempo, la frecuencia y el lugar de las transmisiones de cada servicio en esta banda. Los centros de control de la interferencia pueden introducir cambios en tiempo real y localizan e identifican cualquier transmisión no autorizada.

En la Fig. 9 puede verse una muestra de densidad espectral de potencia radiada. Esta corresponde a la densidad espectral de potencia nominal de un sistema de teledida, que no puede considerarse típica, ni representa el caso más favorable o más desfavorable, y sólo se incluye como ejemplo de las características espectrales del tipo más común de sistema móvil aeronáutico de teledida actualmente utilizado. Algunos sistemas móviles aeronáuticos de teledida pueden tener componentes espectrales discretos en algunas partes de un vuelo de prueba, por lo que las densidades espectrales máximas (dB(W/kHz)) pueden ser considerablemente mayores que los valores indicados en la Fig. 9.

FIGURA 9
Muestra de espectro



La potencia radiada total máxima radiada en cualquier dirección por los sistemas móviles aeronáuticos de teledida dentro de un radio de 1 000 km será inferior a 100 W en la banda 2 200-2 290 MHz. La potencia radiada total máxima en cualquier anchura de banda de 3 MHz raramente rebasará 10 W en cualquier dirección, en un radio cualquiera de 1 000 km.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1171*

PROCEDIMIENTOS DE RADIOTELEFONÍA EN EL SERVICIO MÓVIL MARÍTIMO

(1995)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que es necesario describir procedimientos normalizados para la radiotelefonía del servicio móvil marítimo,

recomienda

- 1 que la radiotelefonía del servicio móvil marítimo se efectúe conforme a lo indicado en el Anexo 1.

ANEXO 1

Sección I. Introducción

§ 1. Se procurará que las estaciones radiotelefónicas estén provistas, siempre que sea posible, de dispositivos que les permitan pasar instantáneamente de la transmisión a la recepción, y viceversa. Estos dispositivos serán indispensables en todas las estaciones que efectúen comunicaciones entre los barcos y los abonados de la red telefónica terrestre.

§ 2. (1) Las estaciones equipadas para la radiotelefonía podrán transmitir y recibir radiotelegramas en radiotelefonía. En el Nomenclátor de las estaciones costeras se indicarán aquellas estaciones costeras abiertas a la correspondencia pública que proporcionan tal servicio.

(2) Para facilitar las radiocomunicaciones, podrán utilizarse las abreviaturas reglamentarias indicadas en la Recomendación UIT-R M.1172.

Sección II. Llamadas en radiotelefonía

§ 3. Las disposiciones de la presente sección relativas a los intervalos entre las llamadas no serán aplicables a las estaciones cuando trabajen en condiciones de socorro, urgencia o seguridad.

§ 4. (1) Por regla general, corresponderá a la estación de barco el establecimiento de la comunicación con la estación costera. A este efecto, la estación de barco no podrá llamar a la costera, sino después de haber entrado en la zona de servicio; es decir, en la zona en la que la estación de barco, utilizando una frecuencia adecuada, pueda ser oída por la estación costera.

(2) Sin embargo, si una estación costera tuviera tráfico destinado a una estación de barco podrá llamar a esta cuando pueda suponer, con fundamento, que la estación de barco está a la escucha y dentro de la zona de servicio de la estación costera.

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de Organización Marítima Internacional (OMI) y del Sector de Normalización de las Telecomunicaciones (UIT-T).

Nota de la Secretaría: Las referencias al Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) que figuran en esta Recomendación hacen referencia al RR revisado por la Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones de 1995. Estos elementos relativos a dicho RR entrarán en vigor el 1.º de junio de 1998. En algunos casos, las referencias equivalentes al actual RR figuran también entre corchetes.

§ 5. (1) Además, siempre que sea prácticamente posible, cada estación costera transmitirá sus llamadas en forma de «listas de llamada», constituidas por los distintivos de llamada o por otras señales de identificación, clasificados por orden alfabético, de las estaciones de barco para las que tenga tráfico pendiente. Estas llamadas se efectuarán durante las horas de servicio de la estación costera, en los momentos previamente determinados por acuerdo entre las administraciones interesadas, y con intervalos no inferiores a dos horas ni superiores a cuatro.

(2) Las estaciones costeras transmitirán sus listas de llamada en sus frecuencias normales de trabajo de las bandas adecuadas. Esta transmisión irá precedida de una llamada general.

(3) La llamada general que anuncia la lista de llamada podrá transmitirse en una frecuencia de llamada, en la forma siguiente:

- «atención todos los barcos» o CQ (utilizando las palabras de código CHARLIE QUEBEC) tres veces a lo sumo;
- la palabra AQUÍ (o DE, utilizando las palabras de código DELTA ECHO, en caso de dificultades de idioma pronunciándose DELTA ECO);
- « . . . Radio» tres veces a lo sumo;
- «Escuchen mi lista de llamada en . . . kHz».

Este preámbulo no podrá repetirse en ningún caso.

(4) No obstante, en las bandas comprendidas entre 156 MHz y 174 MHz, la llamada descrita en el § 5.(3) cuando las condiciones para el establecimiento de la comunicación son buenas, puede ser reemplazada por:

- «atención todos los barcos» o CQ (utilizando las palabras de código CHARLIE QUEBEC), una vez;
- la palabra AQUÍ (o DE, utilizando las palabras de código DELTA ECHO, en caso de dificultades de idioma pronunciándose DELTA ECO);
- « . . . Radio», dos veces;
- «Escuchen mi lista de llamada en el canal . . . ».

Este preámbulo no podrá repetirse en ningún caso.

(5) Lo dispuesto en el § 5.(3) será obligatorio cuando se utilicen las frecuencias de 2 182 kHz y 156,8 MHz.

(6) Las horas en que las estaciones costeras transmitan sus listas de llamada y las frecuencias y clases de emisión que utilicen a estos efectos, deberán indicarse en el Nomenclátor de las estaciones costeras.

(7) Conviene que, en la medida de lo posible, las estaciones de barco estén a la escucha de las listas de llamada transmitidas por las estaciones costeras. Cuando oigan su distintivo de llamada o su señal de identificación, contestarán tan pronto como puedan hacerlo.

(8) Cuando no sea posible cursar inmediatamente el tráfico, la estación costera comunicará a cada estación de barco interesada la hora probable en que podrá comenzar el trabajo, así como, si fuere necesario, la frecuencia y la clase de emisión que utilizará.

§ 6. Si una estación costera recibiera casi simultáneamente llamadas de varias estaciones de barco, decidirá el orden en que dichas estaciones podrán transmitirle su tráfico. Su decisión a este respecto se basará en la prioridad (véase el número S53.1 [número 4441] del RR) de los radiotelegramas o de las conferencias radiotelefónicas pendientes de transmisión en las estaciones de barco, y en la necesidad de facilitar a cada estación que llame la posibilidad de cursar el mayor número posible de comunicaciones.

§ 7. (1) En el caso de que una estación llamada no respondiera a la llamada emitida tres veces con intervalos de dos minutos, se suspenderá la llamada.

(2) No obstante, cuando la estación llamada no responda, se podrá repetir la llamada a intervalos de tres minutos.

(3) En las zonas en las que se pueda comunicar con seguridad en ondas métricas con la estación costera, la estación de barco que llama puede repetir la llamada tan pronto como haya evidencia de que la estación costera ha terminado de cursar el tráfico.

(4) Cuando se trate de una comunicación entre una estación del servicio móvil marítimo y una estación de aeronave, podrá reanudarse la llamada después de transcurridos cinco minutos.

(5) Antes de reanudar la llamada, la estación que llama se asegurará de que la estación llamada no está comunicando con otra estación.

(6) Cuando no haya razón para temer que la llamada producirá interferencia perjudicial a otras comunicaciones en curso, no serán aplicables las disposiciones del § 7.(4). En tal caso, la llamada, emitida tres veces con intervalos de dos minutos, podrá ser repetida después de un intervalo superior a tres minutos.

(7) No obstante, antes de repetir la llamada, la estación que llama se asegurará de que su nueva llamada no causará interferencia a otras comunicaciones en curso y de que la estación llamada no comunica con otra estación.

(8) Las estaciones de barco no emitirán su onda portadora entre las llamadas.

§ 8. Cuando el nombre y la dirección de la administración o empresa privada de que dependa una estación de barco, no figuren en el nomenclátor apropiado o no concuerden con las indicaciones de este, la estación de barco tiene la obligación de dar, de oficio, a la estación costera a la que transmite el tráfico, todos los datos necesarios al respecto.

§ 9. (1) La estación costera podrá solicitar de la estación de barco, por medio de la abreviatura TR (utilizando las palabras de código TANGO ROMEO), que le proporcione las indicaciones siguientes:

- a) situación y, cuando sea posible, derrotero y velocidad;
- b) próximo punto de escala.

(2) Conviene que las estaciones de barco faciliten cada vez que lo consideren apropiado, y sin previa petición de la estación costera, las indicaciones a que se refiere el § 9.(1), precedidas de la abreviatura TR. Esta información sólo será facilitada previa autorización del capitán o de la persona responsable del barco.

Sección III. Procedimiento de llamada, respuesta a la llamada y señales preparatorias del tráfico cuando se utilizan métodos de llamada distintos del sistema de llamada selectiva digital

A. Procedimiento de llamada

§ 10. (1) La llamada se transmitirá en la siguiente forma:

- el distintivo de llamada u otra señal de identificación de la estación llamada, tres veces a lo sumo;
- la palabra AQUÍ (o DE, utilizando las palabras de código DELTA ECHO, en caso de dificultades de idioma pronunciándose DELTA ECO);
- el distintivo de llamada u otra señal de identificación de la estación que llama, tres veces a lo sumo.

(2) No obstante, en las bandas comprendidas entre 156 MHz y 174 MHz, cuando las condiciones para el establecimiento de la comunicación sean buenas, la llamada descrita en el § 10.(1) puede ser reemplazada por:

- el distintivo de llamada de la estación llamada, una vez;
- la palabra AQUÍ (o DE, utilizando las palabras de código DELTA ECHO, en caso de dificultades de idioma pronunciándose DELTA ECO);
- el distintivo de llamada u otra señal de identificación de la estación que llama, dos veces.

(3) Cuando una estación de barco llame, en un canal de trabajo, a una estación costera que atienda más de un canal en ondas métricas, deberá indicar el número del canal utilizado para la llamada.

(4) Una vez establecido el contacto, sólo podrá transmitirse una sola vez el distintivo de llamada u otra señal de identificación.

(5) Cuando la estación costera esté provista de un dispositivo de llamada selectiva, de conformidad con la Recomendación UIT-R M.541, y la estación de barco lleve un dispositivo receptor de llamadas selectivas, la estación costera efectuará la llamada al barco transmitiendo las señales de código apropiadas y la estación de barco llamará oralmente a la estación costera, según el procedimiento indicado en el § 10.(1) (véase también el Anexo 2 de la Recomendación UIT-R M.257).

§ 11. Las llamadas para las comunicaciones internas a bordo de los barcos cuando se encuentren en aguas territoriales se transmitirán en la siguiente forma:

- a) desde la estación de control:
 - el nombre del barco, seguido de una sola letra (ALFA, BRAVO, CHARLIE, etc.), indicativa de la subestación, tres veces a lo sumo;
 - la palabra AQUÍ;
 - el nombre del barco, seguido de la palabra CONTROL;

- b) desde la subestación:
- el nombre del barco, seguido de la palabra CONTROL, tres veces a lo sumo;
 - la palabra AQUÍ;
 - el nombre del barco, seguido de una sola letra (ALFA, BRAVO, CHARLIE, etc.), indicativa de la subestación.

*B. Frecuencia que deberá utilizarse para la llamada
y las señales preparatorias*

B1. Bandas comprendidas entre 1 605 kHz y 4 000 kHz

§ 12. (1) Cuando una estación radiotelefónica de barco llame a una estación costera, procurará utilizar para la llamada, por orden de preferencia:

- a) una frecuencia de trabajo en la que la estación costera mantenga la escucha;
 - b) la frecuencia portadora de 2 182 kHz;
 - c) en las Regiones 1 y 3 y en Groenlandia, la frecuencia portadora de 2 191 kHz (frecuencia asignada 2 192,4 kHz), cuando la frecuencia portadora de 2 182 kHz se utilice para socorro;
 - d) en la Región 2, salvo para Groenlandia, la frecuencia portadora 2 191 kHz como una frecuencia de llamada complementaria en aquellas zonas en las que se usa intensivamente la frecuencia de 2 182 kHz.
- (2) Cuando una estación radiotelefónica de barco llame a otra estación de barco utilizará:
- a) la frecuencia portadora de 2 182 kHz;
 - b) una frecuencia de barco a barco, donde y cuando haya gran densidad de tráfico y siempre que este procedimiento haya sido objeto de acuerdo previo.

(3) A reserva de lo dispuesto en el § 12.(6), las estaciones costeras deberán, con arreglo a las disposiciones vigentes en su país, llamar a las estaciones de barco de su propia nacionalidad en una frecuencia de trabajo o, si se trata de llamadas individuales a barcos determinados, en la frecuencia portadora de 2 182 kHz.

(4) No obstante, a las estaciones de barco que mantengan la escucha simultáneamente en la frecuencia portadora de 2 182 kHz y en una frecuencia de trabajo, se procurará llamarlas en esta frecuencia de trabajo.

(5) Por regla general, se procurará que las estaciones costeras utilicen la frecuencia portadora de 2 182 kHz para llamar a las estaciones radiotelefónicas de barco de nacionalidad distinta a la suya.

(6) Las estaciones costeras podrán llamar a los barcos equipados para recibir señales de llamada selectiva de conformidad con lo dispuesto en las Recomendaciones UIT-R M.257 y UIT-R M.541.

B2. Bandas comprendidas entre 4 000 kHz
y 27 500 kHz

§ 13. (1) Cuando una estación de barco llame a una estación costera por radiotelefonía, utilizará una de las frecuencias de llamada que figuran en el número S52.221 [número 4375] del RR o la frecuencia de trabajo asociada a la de la estación costera, de acuerdo con el Apéndice S17, Parte B, Sección I, [Apéndice 16, Sección A] del RR.

(2) Cuando una estación costera llame por radiotelefonía a una estación de barco, utilizará una de las frecuencias de llamada que figuran en el número S52.222 [número 4376] del RR, una de sus frecuencias de trabajo especificadas en el Nomenclátor de las estaciones costeras o cualquiera de las frecuencias portadoras de 4 125 kHz y 6 215 kHz, conforme a las disposiciones números S52.221.2 y S52.221.3 [números 4375.2 y 4375.3] del RR.

(3) Las operaciones preliminares para establecer las comunicaciones radiotelefónicas podrán efectuarse también por radiotelegrafía, siguiendo el procedimiento radiotelegráfico correspondiente (véase la Recomendación UIT-R M.1170, § 17).

(4) Las disposiciones de los §§ 13.(1) y 13.(2) no se aplican a las comunicaciones entre estaciones de barco y estaciones costeras que utilicen las frecuencias para la explotación simplex especificadas en la Sección B del Apéndice S17, Parte B, Sección I [Apéndice 16, Sección B] al RR.

B3. Bandas comprendidas entre 156 MHz y 174 MHz

§ 14. (1) En las bandas comprendidas entre 156 MHz y 174 MHz, las llamadas entre barcos y de una estación costera a una estación de barco procurarán hacerse, en general, en la frecuencia de 156,8 MHz. No obstante, la llamada de una estación costera a una estación de barco podrá efectuarse en un canal de trabajo o en un canal de dos frecuencias destinado a la llamada y que funcione de acuerdo con lo dispuesto en el número S52.236 [número 4391] del RR. Excepto en las comunicaciones de socorro, urgencia o seguridad, en que debe utilizarse la frecuencia de 156,8 MHz, la llamada de una estación de barco a una estación costera debe hacerse, en lo posible, en un canal de trabajo o en un canal de llamada de dos frecuencias que funcione de acuerdo con lo dispuesto en el número S52.236 [número 4391] del RR.. Las estaciones de barco que deseen participar en el servicio de operaciones portuarias o en el servicio de movimiento de barcos procurarán llamar en una de las frecuencias de trabajo del servicio de operaciones portuarias o del servicio de movimiento de barcos indicadas en negritas en el Nomenclátor de las estaciones costeras.

(2) Cuando la frecuencia de 156,8 MHz este utilizándose para comunicaciones de socorro, urgencia o seguridad, la estación de barco que pida participar en el servicio de operaciones portuarias podrá establecer el contacto en 156,6 MHz, o en otra frecuencia del servicio de operaciones portuarias, impresa en negritas en el Nomenclátor de las estaciones costeras.

B4. Procedimiento para llamar a una estación que efectúe el servicio de practicaje

§ 15. Cuando una estación radiotelefónica de barco llame a una estación que efectúe el servicio de practicaje, procurará utilizar para la llamada, por orden de preferencia:

- a) un canal apropiado en las bandas comprendidas entre 156 MHz y 174 MHz;
- b) una frecuencia de trabajo en las bandas comprendidas entre 1 605 kHz y 4 000 kHz;
- c) la frecuencia portadora de 2 182 kHz, sólo para ponerse de acuerdo sobre la frecuencia de trabajo que se ha de utilizar.

C. Forma de la respuesta a la llamada

§ 16. La respuesta a la llamada se transmitirá en la forma siguiente:

- el distintivo de llamada u otra señal de identificación de la estación que llama, tres veces a lo sumo;
- la palabra AQUÍ (o DE, utilizando las palabras de código DELTA ECHO, en caso de dificultades de idioma pronunciándose DELTA ECO);
- el distintivo de llamada u otra señal de identificación de la estación llamada, tres veces a lo sumo.

D. Frecuencia para la respuesta

D1. Bandas comprendidas entre 1 605 kHz y 4 000 kHz

§ 17. (1) Cuando una estación de barco reciba una llamada en la frecuencia portadora de 2 182 kHz, procurará responder en la misma frecuencia, a no ser que la estación que llama haya indicado otra frecuencia para la respuesta.

(2) La estación de barco que reciba una llamada selectiva de conformidad con la Recomendación UIT-R M.257, responderá en una frecuencia en que la estación costera mantenga la escucha.

(3) Cuando una estación de barco reciba, en una frecuencia de trabajo, una llamada de una estación costera de su misma nacionalidad, responderá en la frecuencia de trabajo normalmente asociada a la frecuencia utilizada para la llamada por la estación costera.

(4) Las estaciones de barco indicarán, al llamar a una estación costera o a otra estación de barco, la frecuencia en que debe transmitírseles la respuesta, a menos que esta frecuencia sea la normalmente asociada a la frecuencia utilizada para la llamada.

(5) Las estaciones de barco que cursen tráfico frecuente con una estación costera de nacionalidad distinta a la suya, podrán emplear, previo acuerdo a tal efecto entre las administraciones interesadas, el mismo procedimiento de respuesta que los barcos de la misma nacionalidad de la estación costera.

- (6) Por regla general, las estaciones costeras responderán:
- a) en la frecuencia portadora de 2 182 kHz, a las llamadas efectuadas en esta frecuencia portadora, a menos que la estación que llama haya indicado otra frecuencia;
 - b) en una frecuencia de trabajo, a las llamadas efectuadas en una frecuencia de trabajo;
 - c) en una frecuencia de trabajo, en las Regiones 1 y 3 y en Groenlandia, a las llamadas efectuadas en la frecuencia portadora de 2 191 kHz (frecuencia asignada 2 192,4 kHz).

D2. Bandas comprendidas entre 4 000 kHz
y 27 500 kHz

§ 18. (1) Cuando una estación de barco reciba una llamada de una estación costera, responderá en una de las frecuencias de llamada indicadas en el número S52.221 [número 4375] del RR, o en la frecuencia de trabajo asociada a la de la estación costera, de acuerdo con la S17, Parte B, Sección I [Apéndice 16, Sección A] al RR.

(2) Cuando una estación costera reciba una llamada de una estación de barco, responderá en una de las frecuencias de llamada especificadas en el número S52.222 [número 4376] del RR o en una de sus frecuencias de trabajo indicadas en el Nomenclátor de las estaciones costeras.

(3) Cuando una estación reciba una llamada en la frecuencia portadora de 4 125 kHz, procurará responder en la misma frecuencia, a menos que la estación que ha efectuado la llamada le indique otra frecuencia de respuesta.

(4) Cuando una estación reciba una llamada en la frecuencia portadora de 6 215 kHz, procurará responder en la misma frecuencia, a menos que la estación que ha efectuado la llamada le indique otra frecuencia de respuesta.

(5) Las disposiciones de los §§ 18.(1) y 18.(2) no se aplican a las comunicaciones entre estaciones de barco y estaciones costeras que utilizan las frecuencias para la explotación simplex especificadas en la Sección B del Apéndice S17, Parte B, Sección I [Apéndice 16, Sección B] del RR.

D.3 Bandas comprendidas entre 156 MHz y 174 MHz

§ 19. (1) Cuando una estación reciba una llamada en la frecuencia de 156,8 MHz, procurará responder en la misma frecuencia, a no ser que la estación que llama haya indicado otra frecuencia para la respuesta.

(2) Cuando una estación costera abierta a la correspondencia pública llame a una estación de barco en un canal de dos frecuencias, ya sea oralmente o por llamada selectiva, de conformidad con el Anexo 2 a la Recomendación UIT-R M.257, la estación de barco responderá, oralmente, en la frecuencia asociada a la de la estación costera; inversamente, una estación costera responderá a la llamada de una estación de barco en la frecuencia asociada a la que la estación de barco haya utilizado para la llamada.

*E. Indicación de la frecuencia que debe utilizarse
para el tráfico*

E1. Bandas comprendidas entre 1 605 kHz y 4 000 kHz

§ 20. Si el contacto se establece en la frecuencia portadora de 2 182 kHz, la estación costera y la estación de barco pasarán, para cursar su tráfico, a una de sus frecuencias de trabajo.

E2. Bandas comprendidas entre 4 000 kHz
y 27 500 kHz

§ 21. Si una estación de barco ha establecido contacto con una estación costera o con otra estación de barco, en la frecuencia de llamada de la banda elegida, el tráfico deberá cursarse en las respectivas frecuencias de trabajo de dichas estaciones.

E3. Bandas comprendidas entre 156 MHz y 174 MHz

§ 22. (1) Una vez establecido el contacto entre una estación costera del servicio de correspondencia pública y una estación de barco, en la frecuencia de 156,8 MHz o en el canal de llamada de dos frecuencias (véase el número S52.237 [número 4392]), ambas estaciones pasarán a uno de sus pares de frecuencias normales de trabajo. La estación que llama indicará el canal al que se propone pasar, identificándolo por la frecuencia expresada en MHz o, preferentemente, por su número.

(2) Establecido el contacto, en 156,8 MHz, entre una estación costera del servicio de operaciones portuarias y una estación de barco, será conveniente que esta última indique la naturaleza del servicio que desea (informes sobre la navegación, instrucciones sobre el movimiento en el puerto, etc.); la estación costera señalará el canal a emplear para el intercambio del tráfico, identificándolo por la frecuencia expresada en MHz o, preferentemente, por su número.

(3) Cuando se haya establecido el contacto, en 156,8 MHz, entre una estación costera del servicio de movimiento de barcos y una estación de barco, la estación costera deberá indicar el canal que ha de emplearse para el intercambio del tráfico, identificando este canal por la frecuencia expresada en MHz o, preferentemente, por su número.

(4) Establecido el contacto entre estaciones de barco en la frecuencia 156,8 MHz, la estación que llama procurará indicar el canal de comunicación entre barcos que propone se utilice para el intercambio del tráfico, identificándolo por la frecuencia expresada en MHz o, preferentemente, por su número.

(5) No obstante, no es necesario utilizar una frecuencia de trabajo para una breve transmisión, que no exceda de un minuto, relativa a la seguridad de la navegación, cuando sea importante que todos los barcos que se encuentren en la zona de servicio reciban la transmisión.

(6) Las estaciones que capten una transmisión concerniente a la seguridad de la navegación deberán escuchar el mensaje hasta que tengan la certidumbre de que no les concierne. Se abstendrán de efectuar toda transmisión que pueda perturbar la del mensaje.

*F. Acuerdo sobre la frecuencia que debe utilizarse
para el tráfico*

§ 23. (1) Si la estación llamada estuviere de acuerdo con la estación que llama, transmitirá:

- a) la indicación de que a partir de ese momento permanecerá a la escucha en la frecuencia de trabajo o en el canal anunciado por la estación que llama;
- b) la indicación de que está preparada para recibir el tráfico de la estación que llama.

(2) Si la estación llamada no estuviere de acuerdo con la estación que llama sobre la frecuencia de trabajo o el canal que debe utilizarse, la estación llamada transmitirá la indicación de la frecuencia de trabajo o del canal que propone.

(3) En una comunicación entre una estación costera y una estación de barco, la estación costera decidirá, en último término, qué frecuencia o canal ha de utilizarse.

(4) Una vez de acuerdo sobre la frecuencia de trabajo o canal que haya de emplear para su tráfico la estación que llama, la estación llamada indicará que está preparada para recibir el tráfico.

G. Indicación del tráfico

§ 24. Cuando la estación que llama tenga pendientes varias comunicaciones radiotelefónicas o uno o más radiotelegramas, procurará indicarlo después de establecido el contacto.

H. Dificultades en la recepción

§ 25. (1) Si la estación llamada se encuentre en la imposibilidad de aceptar el tráfico inmediatamente, procurará responder a la llamada en la forma que se señala en el § 16, añadiendo a su respuesta la expresión «espere . . . minutos» (o \overline{AS} , utilizando las palabras de código ALFA SIERRA . . . (minutos), en caso de dificultades de idioma), indicando en minutos la duración probable de la espera. Si esta duración excede de diez minutos, deberá indicarse la razón de la espera. En lugar de seguir este procedimiento, la estación llamada podrá dar cuenta, por cualquier medio apropiado, de que no se halla en condiciones de recibir el tráfico inmediatamente.

(2) Cuando una estación reciba una llamada sin tener la seguridad de que le está destinada, no responderá hasta que la llamada haya sido repetida y comprendida.

(3) Cuando una estación reciba una llamada destinada a ella, pero tenga dudas sobre la identificación de la estación que llama, responderá inmediatamente y pedirá a esta última que repita su distintivo de llamada o cualquier otra señal de identificación que utilice.

Sección IV. Curso del tráfico

A. Frecuencia del tráfico

§ 26. (1) Cada estación procurará utilizar para el curso de su tráfico (comunicaciones radiotelefónicas o radiotelegramas) una de sus frecuencias de trabajo de la banda en que se ha realizado la llamada.

(2) De conformidad con lo dispuesto en el Artículo S52 [Artículo 60] del RR, cada estación podrá utilizar, además de su frecuencia normal de trabajo, impresa en negritas en el Nomenclátor de las estaciones costeras, una o varias frecuencias suplementarias de la misma banda.

(3) Se prohíbe la transmisión de todo tráfico, con excepción del de socorro, en las frecuencias reservadas para la llamada (véase el Apéndice S13 [Capítulo IX] del RR).

(4) Una vez establecido contacto en la frecuencia que deba utilizarse para el tráfico, la transmisión de un radiotelegrama o de una conferencia radiotelefónica irá precedida:

- del distintivo de llamada o cualquier otra señal de identificación de la estación llamada;
- de la palabra AQUÍ (o DE, utilizando las palabras de código DELTA ECHO, en caso de dificultades de idioma pronunciándose DELTA ECO);
- del distintivo de llamada o cualquier otra señal de identificación de la estación que llama.

(5) No es necesario transmitir más de una vez el distintivo de llamada ni otra señal de identificación.

B. Establecimiento de las comunicaciones radiotelefónicas y transmisión de los radiotelegramas

B1. Establecimiento de las comunicaciones radiotelefónicas

§ 27. (1) Para cursar una comunicación radiotelefónica, la estación costera procurará establecer, lo más rápidamente posible, conexión con la red telefónica. En el intervalo, la estación de barco quedará a la escucha en la frecuencia de trabajo que le haya indicado la estación costera.

(2) Sin embargo, de no poder establecer rápidamente la comunicación, la estación costera informará de ello a la estación de barco; en tal caso, esta última podrá:

- a) quedarse a la escucha en la frecuencia adecuada hasta que se establezca la comunicación; o
- b) volver a establecer contacto con la estación costera a la hora que, de común acuerdo, hayan fijado.

(3) Una vez terminada la conferencia radiotelefónica, se aplicará el procedimiento indicado en el § 29.(3), a menos que cualquiera de las dos estaciones tenga llamadas pendientes.

B2. Transmisión de los radiotelegramas

§ 28. (1) Se procurará que la transmisión de un radiotelegrama se efectúe en la forma siguiente:

- comienza radiotelegrama: de . . . (nombre del barco o de la aeronave);
- número . . . (número de serie del radiotelegrama);
- número de palabras . . . ;
- fecha . . . ;
- hora . . . (hora en que se ha depositado el radiotelegrama a bordo del barco o de la aeronave);

- indicaciones de servicio, si ha lugar;
- dirección . . . ;
- texto . . . ;
- firma . . . (en su caso);
- radiograma terminado, cambio.

(2) Por regla general, los radiogramas de toda clase transmitidos por las estaciones de barco se numerarán por series diarias continuas, debiendo asignarse el número 1 al primer radiograma transmitido cada día a cada estación distinta.

(3) Será conveniente que una serie de números comenzada en radiografía se continúe en radiotelefonía, y viceversa.

(4) Se procurará que la estación transmisora transmita cada radiograma una sola vez. No obstante, en caso necesario, podrá ser repetido, íntegramente o en parte, por la estación receptora o por la estación transmisora.

(5) Cuando se trate de grupos de cifras, cada cifra se transmitirá por separado; la transmisión de cada grupo o serie de grupos irá precedida de las palabras «en cifras».

(6) Los números escritos en letras se pronunciarán como figuren escritos, precediendo su transmisión de las palabras «en letras».

B3. Acuse de recibo

§ 29. (1) El acuse de recibo de un radiograma o de una serie de radiogramas se transmitirá en la forma siguiente:

- el distintivo de llamada o cualquier otra señal de identificación de la estación transmisora;
- la palabra AQUÍ (o DE, utilizando las palabras de código DELTA ECHO, en caso de dificultades de idioma pronunciándose DELTA ECO);
- el distintivo de llamada o cualquier otra señal de identificación de la estación receptora;
- «Recibido su N.º . . . , cambio» (o R utilizando la palabra de código ROMEO . . . (número), K, utilizando la palabra de código KILO, en caso de dificultades de idioma); o
- «Recibidos su N.º . . . a N.º . . . , cambio» (o R utilizando la palabra de código ROMEO . . . (números), K, utilizando la palabra de código KILO, en caso de dificultades de idioma).

(2) No se considerará terminada la transmisión del radiograma o de una serie de radiogramas hasta que se haya recibido el acuse de recibo.

(3) El final del trabajo entre dos estaciones se indicará mediante la palabra « terminado» (o \overline{VA} , utilizando las palabras de código VICTOR ALFA, en caso de dificultades de idioma).

Sección V. Duración y dirección del trabajo

§ 30. (1) En las comunicaciones entre estación costera y estación de barco, la estación de barco se ajustará a las instrucciones que reciba de la estación costera, en todo lo que se refiera al orden y hora de transmisión, a la elección de frecuencia, a la duración y a la suspensión del trabajo.

(2) En las comunicaciones entre estaciones de barco, la estación llamada tendrá la dirección del trabajo, en la forma indicada en el § 30.(1). No obstante, si una estación costera considera necesario intervenir, las estaciones de barco se ajustarán a las instrucciones que reciban de la estación costera.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1172*

ABREVIATURAS Y SEÑALES DIVERSAS QUE HABRÁN DE UTILIZARSE PARA LAS RADIOCOMUNICACIONES EN EL SERVICIO MÓVIL MARÍTIMO

(1995)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

a) que es necesario describir las abreviaturas y señales diversas que han de utilizarse para el servicio móvil marítimo,

recomienda

1 que la utilización de abreviaturas y señales diversas para las radiocomunicaciones en el servicio móvil marítimo se realice de acuerdo a lo indicado en el Anexo 1.

ANEXO 1

Abreviaturas y señales diversas que habrán de utilizarse para las radiocomunicaciones en el servicio móvil marítimo**Sección I. Código Q****Introducción**

- 1 Las series de grupos mencionadas en este Anexo van de QOA a QUZ.
- 2 Las series QOA a QQZ se reservan para el servicio móvil marítimo.
- 3 Se podrá dar un sentido afirmativo o negativo a ciertas abreviaturas del código Q transmitiendo, inmediatamente después de la abreviatura, la letra C o las letras NO respectivamente (en radiotelefonía se pronunciará CHARLIE y NO).
- 4 La significación de las abreviaturas del código Q podrá ampliarse o completarse mediante la adición de otras abreviaturas adecuadas, de distintivos de llamada, de nombres de lugares, de cifras, de números, etc. Los espacios en blanco, que figuran entre paréntesis, corresponden a indicaciones facultativas. Estas indicaciones se transmitirán en el orden en que se encuentran en el texto de los cuadros que se insertan a continuación.
- 5 Para dar a las abreviaturas del código Q la forma de pregunta, se transmitirán seguidas del signo de interrogación en radiotelegrafía y de RQ (ROMEO QUEBEC) en radiotelefonía. Cuando una abreviatura utilizada como pregunta vaya seguida de indicaciones adicionales o complementarias, convendrá transmitir el signo de interrogación (o RQ) después de estas indicaciones.
- 6 Siempre que se utilice una abreviatura del código Q que tenga varias significaciones numeradas, deberá ir seguida del número que corresponda a la significación elegida. Este número se transmitirá inmediatamente después de la abreviatura.
- 7 Las horas se darán en Tiempo Universal Coordinado (UTC), a no ser que en las preguntas o respuestas se indique otra cosa.
- 8 El asterisco * que figura delante de algunas de las abreviaturas del código Q quiere decir que el significado de esta señal es análogo al de una señal que figura en el Código Internacional de Señales.

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI).

Abreviaturas utilizables en el servicio móvil marítimo

A. Lista de abreviaturas por orden alfabético

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QOA	¿Puede comunicar por radiotelegrafía (500 kHz)?	Puedo comunicar por radiotelegrafía (500 kHz).
QOB	¿Puede comunicar por radiotelefonía (2 182 kHz)?	Puedo comunicar por radiotelefonía (2 182 kHz).
QOC	¿Puede comunicar por radiotelefonía (canal 16 – frecuencia de 156,80 MHz)?	Puedo comunicar por radiotelefonía (canal 16 – frecuencia de 156,80 MHz).
QOD	¿Puede comunicar conmigo en ... 0. holandés 5. italiano 1. inglés 6. japonés 2. francés 7. noruego 3. alemán 8. ruso 4. griego 9. español?	Puedo comunicar con usted en ... 0. holandés 5. italiano 1. inglés 6. japonés 2. francés 7. noruego 3. alemán 8. ruso 4. griego 9. español.
QOE	¿Ha recibido la señal de seguridad transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?	He recibido la señal de seguridad de ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>).
QOF	¿Cuál es la calidad comercial de mis señales?	La calidad de sus señales es: 1. no comercial 2. apenas comercial 3. comercial.
QOG	¿Cuántas cintas tiene para transmitir?	Tengo ... cintas para transmitir.
QOH	¿Debo transmitir una señal de puesta en fase durante ... segundos?	Transmita una señal de puesta en fase durante ... segundos.
QOI	¿Transmito mi cinta?	Transmita su cinta.
QOJ	¿Quiere usted ponerse a la escucha en ... kHz (<i>o</i> MHz) de señales de radiobalizas de localización de siniestros?	Estoy a la escucha en ... kHz (<i>o</i> MHz) de señales de radiobalizas de localización de siniestros.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QOK	¿Ha recibido usted las señales de una radiobaliza de localización de siniestros en ... kHz (<i>o</i> MHz)?	He recibido las señales de una radiobaliza de localización de siniestros en ... kHz (<i>o</i> MHz).
QOL	¿Puede recibir su barco llamadas selectivas? En caso afirmativo, ¿cuál es su número o señal de llamada selectiva?	Mi barco puede recibir llamadas selectivas; el número o señal de llamada selectiva es ...
QOM	¿En qué frecuencias puede recibir su barco una llamada selectiva?	Mi barco puede recibir una llamada selectiva en la(s) siguiente(s) frecuencia(s) ... (en caso necesario, indíquense periodos de tiempo).
QOO	¿Puede transmitir en cualquier frecuencia de trabajo?	Puedo transmitir en cualquier frecuencia de trabajo.
QOT	¿Me oye? ¿Cuál es aproximadamente la espera, en minutos, para poder intercambiar tráfico?	Le oigo; la demora aproximada es de ... minutos.
QRA	¿Cómo se llama su barco (<i>o</i> estación)?	Mi barco (<i>o</i> estación) se llama ...
QRB	¿A qué distancia aproximada está de mi estación?	La distancia aproximada entre nuestras estaciones es de ... millas marinas (<i>o</i> kilómetros).
QRC	¿Qué empresa privada (<i>o</i> administración de Estado) liquida las cuentas de tasas de su estación?	De la liquidación de las cuentas de tasas de mi estación se encarga la empresa privada ... (<i>o</i> la administración de Estado ...).
QRD	¿Adónde va usted y de dónde viene?	Voy a ... y vengo de ...
QRE	¿A qué hora piensa llegar a ... (<i>o</i> estar sobre ...) (<i>sitio</i>)?	Pienso llegar a ... (<i>o</i> estar sobre ...) (<i>sitio</i>) a las ... horas.
QRF	¿Vuelve a ... (<i>sitio</i>)?	Sí; vuelvo a ... (<i>sitio</i>). <i>o</i> Vuelva a ... (<i>sitio</i>).

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QRG	¿Quiere indicarme mi frecuencia exacta (o la frecuencia exacta de ...)?	Su frecuencia exacta (o la frecuencia exacta de ...) es ... kHz (o MHz).
QRH	¿Varía mi frecuencia?	Su frecuencia varía.
QRI	¿Cómo es el tono de mi emisión?	El tono de su emisión es ... 1. bueno 2. variable 3. malo.
QRJ	¿Cuántas peticiones de conferencias radiotelefónicas tiene pendientes?	Tengo pendientes ... peticiones de conferencias radiotelefónicas.
QRK	¿Cuál es la inteligibilidad de mi transmisión (o de la de ...) (nombre o distintivo de llamada o los dos)?	La inteligibilidad de su transmisión (o de la de ...) (nombre o distintivo de llamada o los dos) es ... 1. mala 2. escasa 3. pasable 4. buena 5. excelente.
QRL	¿Está usted ocupado?	Estoy ocupado (o estoy ocupado con ...) (nombre o distintivo de llamada o los dos). Le ruego no perturbe.
QRM	¿Está interferida mi transmisión?	La interferencia de su transmisión es: 1. nula 2. ligera 3. moderada 4. considerable 5. extremada.
QRN	¿Le perturban los atmosféricos?	Me perturban los atmosféricos: 1. nada 2. ligeramente 3. moderadamente 4. considerablemente 5. extremadamente.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QRO	¿Debo aumentar la potencia de transmisión?	Aumente la potencia de transmisión.
QRP	¿Debo disminuir la potencia de transmisión?	Disminuya la potencia de transmisión.
QRQ	¿Debo transmitir más de prisa?	Transmita más de prisa (... palabras por minuto).
QRR	¿Está usted preparado para operar automáticamente?	Estoy preparado para operar automáticamente. Transmita a ... palabras por minuto.
QRS	¿Debo transmitir más despacio?	Transmita más despacio (... palabras por minuto).
QRT	¿Debo cesar de transmitir?	Cese de transmitir.
QRU	¿Tiene algo para mí?	No tengo nada para usted.
QRV	¿Está usted preparado?	Estoy preparado.
QRW	¿Debo avisar a ... que le llama usted en ... kHz (o MHz)?	Le ruego avise a ... que le llamo en ... kHz (o MHz).
QRX	¿Cuándo volverá a llamarme?	Le volveré a llamar a las ... horas en ... kHz (o MHz).
QRY	¿Qué turno tengo? (En relación con las comunicaciones.)	Su turno es el número ... (o cualquier otra indicación). (En relación con las comunicaciones.)
QRZ	¿Quién me llama?	Le llama ... (en kHz (o MHz)).
QSA	¿Cuál es la intensidad de mis señales (o de las señales de ...) (nombre o distintivo de llamada o los dos)?	La intensidad de sus señales (o de las señales de ...) (nombre o distintivo de llamada o los dos) es: 1. apenas perceptible 2. débil 3. bastante buena 4. buena 5. muy buena.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QSB	¿Varía la intensidad de mis señales?	La intensidad de sus señales varía.
QSC	¿Es su estación de barco de poco tráfico?	Mi estación de barco es de poco tráfico.
QSD	¿Están mis señales mutiladas?	Sus señales están mutiladas.
QSE*	¿Cuál es la deriva estimada de la embarcación o dispositivo de salvamento?	La deriva estimada de la embarcación o dispositivo de salvamento es ... (<i>cifras y unidades</i>).
QSF*	¿Ha efectuado usted el salvamento?	He efectuado el salvamento y me dirijo a la base de ... (con ... personas heridas que requieren una ambulancia).
QSG	¿Debo transmitir ... telegramas de una vez?	Transmita ... telegramas de una vez.
QSH	¿Puede usted recalar usando su equipo radiogoniométrico?	Puedo recalar usando mi equipo radiogoniométrico (a ...) (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>).
QSI		No he podido interrumpir su transmisión. <i>o</i> ¿Quiere usted informar a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) que no he podido interrumpir su transmisión (en ... kHz (<i>o MHz</i>))?
QSJ	¿Qué tasa se percibe para ... incluyendo su tasa interior?	La tasa que se percibe para ... es ... francos, incluyendo mi tasa interior.
QSK	¿Puede usted oírme entre sus señales y, en caso afirmativo, puedo interrumpirle en su transmisión?	Puedo oírle entre mis señales; puede interrumpirme en mi transmisión.
QSL	¿Puede acusarme recibo?	Le acuso recibo.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QSM	¿Debo repetir el último telegrama que le he transmitido (o un telegrama anterior)?	Repita el último telegrama que me ha transmitido (o telegrama(s) número(s) ...).
QSN	¿Me ha oído usted (o ha oído usted a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)) en ... kHz (o MHz)?	Le he oído (o he oído a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)) en ... kHz (o MHz).
QSO	¿Puede usted comunicar directamente (o por relevador) con ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)?	Puedo comunicar directamente (o por medio de ...) con ... (nombre o distintivo de llamada o los dos).
QSP	¿Quiere retransmitir gratuitamente a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)?	Retransmitiré gratuitamente a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos).
QSQ	¿Tiene médico a bordo? o ¿Está ... (nombre) a bordo?	Hay un médico a bordo; o ... (nombre) está a bordo.
QSR	¿Tengo que repetir la llamada en la frecuencia de llamada?	Repita la llamada en frecuencia de llamada; no le oí (o hay interferencia).
QSS	¿Qué frecuencia de trabajo utilizará usted?	Utilizaré la frecuencia de trabajo de ... kHz (o MHz). (En ondas decamétricas normalmente sólo es necesario indicar las tres últimas cifras de la frecuencia.)
QSU	¿Debo transmitir o responder en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz)) (en emisión de clase ...)?	Transmita o responda en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz)) (en emisión de clase ...).
QSV	¿Debo transmitir una serie de V (o signos) para el ajuste en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz))?	Transmita una serie de V (o signos) para el ajuste en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz)).

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QSW	¿Quiere transmitir en esta frecuencia (<i>o en ... kHz (o MHz)</i>) (en emisión de clase ...)?	Voy a transmitir en esta frecuencia (<i>o en ... kHz (o MHz)</i>) (en emisión de clase).
QSX	¿Quiere escuchar a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) en ... kHz (<i>o MHz</i>) o en las bandas .../canales ...?	Escucho a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) en ... kHz (<i>o MHz</i>) o en las bandas .../canales ...
QSY	¿Tengo que pasar a transmitir en otra frecuencia?	Transmita en otra frecuencia (<i>o en ... kHz (o MHz)</i>).
QSZ	¿Tengo que transmitir cada palabra o grupo varias veces?	Transmita cada palabra o grupo dos veces (<i>o ... veces</i>).
QTA	¿Debo anular el telegrama (<i>o el mensaje</i>) número ...?	Anule el telegrama (<i>o el mensaje</i>) número ...
QTB	¿Está usted conforme con mi cómputo de palabras?	No estoy conforme con su cómputo de palabras; repetiré la primera letra de cada palabra y la primera cifra de cada número.
QTC	¿Cuántos telegramas tiene por transmitir?	Tengo ... telegramas para usted (<i>o para ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)</i>).
QTD*	¿Qué ha recogido el barco de salvamento o la aeronave de salvamento?	... (<i>identificación</i>) ha recogido ... 1. ... (<i>número</i>) supervivientes 2. restos de naufragio 3. ... (<i>número</i>) cadáveres.
QTE	¿Cuál es mi marcación VERDADERA con relación a usted? <i>o</i> ¿Cuál es mi marcación VERDADERA con relación a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)? <i>o</i>	Su marcación VERDADERA con relación a mi es de ... grados a ... horas. <i>o</i> Su marcación VERDADERA con relación a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) era de ... grados a ... horas. <i>o</i>

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QTE (cont.)	¿Cuál es la marcación VERDADERA de ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) con relación a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?	La marcación VERDADERA de ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) con relación a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) era de ... grados a ... horas.
QTF	¿Quiere indicarme mi situación con arreglo a las marcaciones tomadas por las estaciones radiogoniométricas que usted controla?	Su situación basada en las marcaciones tomadas por las estaciones radiogoniométricas que controla, era ... latitud, ... longitud (<i>o cualquier otra indicación de posición</i>), clase ... a ... horas.
QTG	¿Quiere transmitir dos rayas de diez segundos (<i>o la portadora durante dos periodos de diez segundos</i>), seguidas de su distintivo de llamada (<i>o su nombre</i>) (repetidas ... veces) en ... kHz (<i>o MHz</i>)? <i>o</i> ¿Quiere pedir a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) que transmita dos rayas de diez segundos (<i>o la portadora durante dos periodos de diez segundos</i>), seguidas de su distintivo de llamada (<i>o su nombre, o los dos</i>) (repetidas ... veces) en ... kHz (<i>o MHz</i>)?	Voy a transmitir dos rayas de diez segundos (<i>o la portadora durante dos periodos de diez segundos</i>), seguidas de mi distintivo de llamada (<i>o mi nombre</i>) (repetidas ... veces) en ... kHz (<i>o MHz</i>). <i>o</i> He pedido a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) que transmita dos rayas de diez segundos (<i>o la portadora durante dos periodos de diez segundos</i>), seguidas de su distintivo de llamada (<i>o su nombre, o los dos</i>) (repetidas ... veces) en ... kHz (<i>o MHz</i>).
QTH	¿Cuál es su situación en latitud y en longitud (<i>o según cualquier otra indicación</i>)?	Mi situación es ... de latitud, ... de longitud (<i>o según cualquier otra indicación</i>).
QTI*	¿Cuál es su rumbo VERDADERO con corrección de la deriva?	Mi rumbo VERDADERO, con corrección de la deriva, es de ... grados.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QTJ*	<p>¿Cuál es su velocidad?</p> <p><i>(Pregunta la velocidad del barco o aeronave con relación al agua o al aire, respectivamente.)</i></p>	<p>Mi velocidad es de ... nudos (o de ... kilómetros por hora o de ... millas terrestres por hora). <i>(Indica la velocidad del barco o aeronave con relación al agua o al aire, respectivamente.)</i></p>
QTK*	<p>¿Cuál es la velocidad de su aeronave con relación a la superficie de la Tierra?</p>	<p>La velocidad de mi aeronave con relación a la superficie de la Tierra es de ... nudos (o ... kilómetros por hora o de ... millas terrestres por hora).</p>
QTL*	<p>¿Cuál es su rumbo VERDADERO?</p>	<p>Mi rumbo VERDADERO es ... grados.</p>
QTM*	<p>¿Cuál es su rumbo MAGNÉTICO?</p>	<p>Mi rumbo MAGNÉTICO es ... grados.</p>
QTN	<p>¿A qué hora salió de ... (lugar)?</p>	<p>Salí de ... (lugar) a las ... horas.</p>
QTO	<p>¿Ha salido de bahía (o de puerto)? o ¿Ha despegado usted?</p>	<p>He salido de bahía (o de puerto). o He despegado.</p>
QTP	<p>¿Va a entrar en bahía (o en puerto)? o ¿Va usted a amarar (o a aterrizar)?</p>	<p>Voy a entrar en bahía (o en puerto). o Voy a amarar (o a aterrizar).</p>
QTQ	<p>¿Puede comunicar con mi estación por medio del Código Internacional de Señales (INTERCO)?</p>	<p>Voy a comunicar con su estación por medio del Código Internacional de Señales (INTERCO).</p>
QTR	<p>¿Qué hora es, exactamente?</p>	<p>La hora exacta es ...</p>
QTS	<p>¿Quiere transmitir su nombre o su distintivo de llamada o los dos durante ... segundos?</p>	<p>Voy a transmitir mi nombre o mi distintivo de llamada o los dos durante ... segundos.</p>
QTT		<p>La señal de identificación que sigue va superpuesta a otra emisión.</p>

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QTU	¿A qué horas está abierta su estación?	Mi estación está abierta de ... a ... horas.
QTV	¿Debo tomar la escucha en lugar de usted en ... kHz (<i>o</i> MHz) (de las ... a las ... horas)?	Escuche en mi lugar en ... kHz (<i>o</i> MHz) (de las ... a las ... horas).
QTW*	¿Cómo se encuentran los supervivientes?	Los supervivientes se encuentran en ... estado y necesitan urgentemente ...
QTX	¿Quiere usted mantener su estación dispuesta para comunicarse conmigo de nuevo, hasta que yo le avise (<i>o</i> hasta ... horas)?	Mi estación permanecerá dispuesta para comunicarse con usted, hasta que me avise (<i>o</i> hasta ... horas).
QTY*	¿Se dirige usted a lugar del siniestro y, en tal caso, cuándo espera llegar?	Me dirijo al lugar del siniestro y espero llegar a las ... horas ... (<i>fecha</i>).
QTZ*	¿Continúa usted la búsqueda?	Continúo la búsqueda de ... (aeronave, barco, embarcación o dispositivo de salvamento, supervivientes o restos).
QUA	¿Tiene noticias de ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?	Le envío noticias de ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>).
QUB*	¿Puede darme en el siguiente orden datos acerca de la dirección VERDADERA en grados y la velocidad del viento en la superficie, visibilidad, condiciones meteorológicas actuales, y cantidad, tipo y altura de la base de nubes sobre (<i>lugar de observación</i>)?	He aquí los datos solicitados: ... (<i>Deberán indicarse las unidades empleadas para velocidades y distancias.</i>)

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QUC	¿Cuál es el número (<i>u otra indicación</i>) del último mensaje mío (<i>o de ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)</i>) que ha recibido usted?	El número (<i>u otra indicación</i>) del último mensaje que recibí de usted (<i>o de ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)</i>) es ...
QUD	¿Ha recibido la señal de urgencia transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?	He recibido la señal de urgencia transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) a las ... horas.
QUE	¿Puede hablar en ... (<i>idioma</i>), por medio de un intérprete en caso necesario? Si así fuese, ¿en qué frecuencias?	Puedo hablar en ... (<i>idioma</i>) en ... kHz (<i>o</i> MHz).
QUF	¿Ha recibido la señal de socorro transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?	He recibido la señal de socorro transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) a las ... horas.
QUH*	¿Quiere indicarme la presión barométrica actual al nivel del mar?	La presión barométrica actual al nivel del mar es de ... (<i>unidades</i>).
QUM	¿Puedo reanudar mi tráfico normal?	Puede reanudar su tráfico normal.
QUN	<p>1. <i>Cuando se dirija a todas las estaciones:</i> Ruego a los barcos que se encuentren en mis proximidades inmediatas ...</p> <p style="text-align: center;"><i>o</i></p> <p>(en las proximidades de ... latitud, ... longitud)</p> <p style="text-align: center;"><i>o</i></p> <p>(en las proximidades de ...), que indiquen su situación, rumbo VERDADERO y velocidad.</p> <p>2. <i>Cuando se dirija a una sola estación:</i> Ruego indique su situación, rumbo VERDADERO y velocidad.</p>	Mi situación, rumbo VERDADERO y velocidad son ...

Abre- viatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QUO*	<p>¿Tengo que buscar:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. una aeronave 2. un barco 3. una embarcación o dispositivo de salvamento <p>en las proximidades de ... latitud, ... longitud (<i>o según otra indicación</i>)?</p>	<p>Sírvase buscar:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. una aeronave 2. un barco 3. una embarcación o dispositivo de salvamento <p>en las proximidades de ... latitud, ... longitud (<i>o según otra indicación</i>).</p>
QUP*	<p>¿Quiere usted indicar su situación mediante:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. reflector 2. humo negro 3. señales pirotécnicas? 	<p>Mi situación se indica mediante:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. reflector 2. humo negro 3. señales pirotécnicas.
QUR*	<p>¿Los supervivientes han ...</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. recibido equipo salvavidas 2. sido recogidos por un barco 3. sido encontrados por un grupo de salvamento de tierra? 	<p>Los supervivientes ...</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. están en posesión de equipo salvavidas lanzado por ... 2. han sido recogidos por un barco 3. han sido encontrados por un grupo de salvamento de tierra.
QUS*	<p>¿Ha visto supervivientes o restos? En caso afirmativo, ¿en qué sitio?</p>	<p>He visto ...</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. supervivientes en el agua 2. supervivientes en balsas 3. restos <p>en ... latitud, ... longitud, ... (<i>u otra indicación</i>).</p>
QUT*	<p>¿Ha sido señalado el lugar del accidente?</p>	<p>El lugar del accidente está señalado mediante:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. baliza flamígera o fumígena 2. boya 3. producto colorante 4. ... (<i>especificar cualquier otra indicación</i>).

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QUU*	¿Debo dirigir el barco o la aeronave hacia mi posición?	Dirija el barco o la aeronave ... <i>(nombre o distintivo de llamada o los dos)</i> ... 1. hacia su posición transmitiendo su propio distintivo de llamada y rayas largas en ... kHz <i>(o MHz)</i> 2. transmitiendo en ... kHz <i>(o MHz)</i> el rumbo VERDADERO, con corrección de deriva, para llegar a usted.
QUW*	¿Está usted en la zona de búsqueda designada como ... <i>(símbolo de la zona o latitud y longitud)</i> ?	Estoy en la zona de búsqueda ... <i>(designación)</i> .
QUX	¿Tiene usted algún aviso a los navegantes o aviso de tempestad en vigor?	Tengo el(los) siguiente(s) aviso(s) a los navegantes o aviso(s) de tempestad: ...
QUY*	¿Se ha señalado la posición de la embarcación o dispositivo de salvamento?	La posición de embarcación o dispositivo de salvamento se marcó a las ... horas mediante: 1. baliza flamígera o fumígena 2. boya 3. producto colorante 4. ... <i>(especifíquese cualquier otra señal)</i> .
QUZ	¿Puedo reanudar mi trabajo restringidamente?	Continúa aún la situación de socorro, pero puede reanudar su trabajo restringidamente.

B. Lista de abreviaturas ordenadas según la índole de las preguntas, respuestas o avisos

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Nombre	
QRA	¿Cómo se llama su barco (o estación)?	Mi barco (o estación) se llama ...
	Ruta	
QRD	¿Adónde va usted y de dónde viene?	Voy a ... y vengo de ...
	Situación	
QRB	¿A qué distancia aproximada está de mi estación?	La distancia aproximada entre nuestras estaciones es de ... millas marinas (o kilómetros).
QTH	¿Cuál es su situación en latitud y en longitud (o según cualquier otra indicación)?	Mi situación es ... de latitud, ... de longitud (o según cualquier otra indicación).
QTN	¿A qué hora salió de ... (lugar)?	Salí de ... (lugar) a las ... horas.
	Calidad de las señales	
QOF	¿Cuál es la calidad comercial de mis señales?	La calidad de sus señales es: 1. no comercial 2. apenas comercial 3. comercial.
QRI	¿Cómo es el tono de mi emisión?	El tono de su emisión es ... 1. bueno 2. variable 3. malo.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QRK	<p style="text-align: center;">Calidad de las señales (cont.)</p> <p>¿Cuál es la inteligibilidad de mi transmisión (o de la de ...) (nombre o distintivo de llamada o los dos)?</p>	<p>La inteligibilidad de su transmisión (o de la de ...) (nombre o distintivo de llamada o los dos) es ...</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. mala 2. escasa 3. pasable 4. buena 5. excelente.
QRO	<p style="text-align: center;">Intensidad de las señales</p> <p>¿Debo aumentar la potencia de transmisión?</p>	<p>Aumente la potencia de transmisión.</p>
QRP	<p>¿Debo disminuir la potencia de transmisión?</p>	<p>Disminuya la potencia de transmisión.</p>
QSA	<p>¿Cuál es la intensidad de mis señales (o de las señales de ...) (nombre o distintivo de llamada o los dos)?</p>	<p>La intensidad de sus señales (o de las señales de ...) (nombre o distintivo de llamada o los dos) es ...</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. apenas perceptible 2. débil 3. bastante buena 4. buena 5. muy buena.
QSB	<p>¿Varía la intensidad de mis señales?</p>	<p>La intensidad de sus señales varía.</p>
	<p style="text-align: center;">Manipulación</p>	
QRQ	<p>¿Debo transmitir más de prisa?</p>	<p>Transmita más de prisa (... palabras por minuto).</p>
QRR	<p>¿Está usted preparado para operar automáticamente?</p>	<p>Estoy preparado para operar automáticamente. Transmita a ... palabras por minuto.</p>

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Manipulación (cont.)	
QRS	¿Debo transmitir más despacio?	Transmita más despacio (... palabras por minuto).
QSD	¿Están mis señales mutiladas?	Sus señales están mutiladas.
	Interferencia	
QRM	¿Está interferida mi transmisión?	La interferencia de su transmisión es: 1. nula 2. ligera 3. moderada 4. considerable 5. extremada.
QRN	¿Le perturban los atmosféricos?	Me perturban los atmosféricos: 1. nada 2. ligeramente 3. moderadamente 4. considerablemente 5. extremadamente.
	Ajuste de frecuencia	
QRG	¿Quiere indicarme mi frecuencia exacta (o la frecuencia exacta de ...)?	Su frecuencia exacta (o la frecuencia exacta de ...) es ... kHz (o MHz).
QRH	¿Varía mi frecuencia?	Su frecuencia varía.
QTS	¿Quiere transmitir su nombre o su distintivo de llamada o los dos durante ... segundos?	Voy a transmitir mi nombre o mi distintivo de llamada o los dos durante ... segundos.
	Selección de frecuencia y/o de clase de emisión	
QOO	¿Puede transmitir en cualquier frecuencia de trabajo?	Puedo transmitir en cualquier frecuencia de trabajo.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Selección de frecuencia y/o de clase de emisión (cont.)	
QSN	¿Me ha oído usted (o ha oído usted a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)) en ... kHz (o MHz)?	Le he oído (o he oído a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)) en ... kHz (o MHz).
QSS	¿Qué frecuencia de trabajo utilizará usted?	Utilizaré la frecuencia de trabajo de ... kHz (o MHz). (En ondas decamétricas normalmente sólo es necesario indicar las tres últimas cifras de la frecuencia.)
QSU	¿Debo transmitir o responder en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz)) (en emisión de clase ...)?	Transmita o responda en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz)) (en emisión de clase ...).
QSV	¿Debo transmitir una serie de V (o signos) para el ajuste en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz))?	Transmita una serie de V (o signos) para el ajuste en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz)).
QSW	¿Quiere transmitir en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz)) (en emisión de clase ...)?	Voy a transmitir en esta frecuencia (o en ... kHz (o MHz)) (en emisión de clase ...).
QSX	¿Quiere escuchar a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos) en ... kHz (o MHz) o en las bandas .../canales ...?	Escucho a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos) en ... kHz (o MHz) o en las bandas .../canales ...
	Cambio de frecuencia	
QSY	¿Tengo que pasar a transmitir en otra frecuencia?	Transmita en otra frecuencia (o en ... kHz (o MHz)).
	Establecimiento de comunicación	
QOA	¿Puede comunicar por radiotelegrafía (500 kHz)?	Puedo comunicar por radiotelegrafía (500 kHz).

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Establecimiento de comunicación (cont.)	
QOB	¿Puede comunicar por radiotelefonía (2 182 kHz)?	Puedo comunicar por radiotelefonía (2 182 kHz).
QOC	¿Puede comunicar por radiotelefonía (canal 16 – frecuencia de 156,80 MHz)?	Puedo comunicar por radiotelefonía (canal 16 – frecuencia de 156,80 MHz).
QOD	¿Puede comunicar conmigo en ... 0. holandés 5. italiano 1. inglés 6. japonés 2. francés 7. noruego 3. alemán 8. ruso 4. griego 9. español?	Puedo comunicar con usted en ... 0. holandés 5. italiano 1. inglés 6. japonés 2. francés 7. noruego 3. alemán 8. ruso 4. griego 9. español.
QOT	¿Me oye? ¿Cuál es aproximadamente la espera, en minutos, para poder intercambiar tráfico?	Le oigo; la demora aproximada es de ... minutos.
QRL	¿Está usted ocupado?	Estoy ocupado (<i>o</i> estoy ocupado con ...) (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>). Le ruego no perturbe.
QRV	¿Está usted preparado?	Estoy preparado.
QRX	¿Cuándo volverá a llamarme?	Le volveré a llamar a las ... horas en ... kHz (<i>o</i> MHz).
QRY	¿Qué turno tengo? (<i>En relación con las comunicaciones.</i>)	Su turno es el número ... (<i>o cualquier otra indicación</i>). (<i>En relación con las comunicaciones.</i>)
QRZ	¿Quién me llama?	Le llama ... (en kHz (<i>o</i> MHz)).
QSC	¿Es su estación de barco de poco tráfico?	Mi estación de barco es de poco tráfico.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
Establecimiento de comunicación (cont.)		
QSR	¿Tengo que repetir la llamada en la frecuencia de llamada?	Repita la llamada en la frecuencia de llamada; no le oí (<i>o</i> hay interferencia).
QTQ	¿Puede comunicar con mi estación por medio del Código Internacional de Señales (INTERCO)?	Voy a comunicar con su estación por medio del Código Internacional de Señales (INTERCO).
QUE	¿Puede hablar en ... (<i>idioma</i>), por medio de un intérprete en caso necesario? Si así fuese, ¿en qué frecuencias?	Puedo hablar en ... (<i>idioma</i>) en ... kHz (<i>o</i> MHz).
Llamada selectiva		
QOL	¿Puede recibir su barco llamadas selectivas? En caso afirmativo, ¿cuál es su número o señal de llamada selectiva?	Mi barco puede recibir llamadas selectivas; el número o señal de llamada selectiva es ...
QOM	¿En qué frecuencias puede recibir su barco una llamada selectiva?	Mi barco puede recibir una llamada selectiva en la(s) siguiente(s) frecuencia(s) ... (en caso necesario, indíquense periodos de tiempo).
Hora		
QTR	¿Qué hora es, exactamente?	La hora exacta es ...
QTU	¿A qué horas está abierta su estación?	Mi estación está abierta de ... a ... horas.
Tasas		
QRC	¿Qué empresa privada (<i>o</i> administración de Estado) liquida las cuentas de tasas de su estación?	De la liquidación de las cuentas de tasas de mi estación se encarga la empresa privada ... (<i>o</i> la administración de Estado ...).

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Tasas (cont.)	
QSJ	¿Qué tasa se percibe para ... incluyendo su tasa interior?	La tasa que se percibe para ... es ... francos, incluyendo mi tasa interior.
	Tránsito	
QRW	¿Debo avisar a ... que le llama usted en ... kHz (o MHz)?	Le ruego avise a ... que le llamo en ... kHz (o MHz).
QSO	¿Puede usted comunicar directamente (o por relevador) con ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)?	Puedo comunicar directamente (o por medio de ...) con ... (nombre o distintivo de llamada o los dos).
QSP	¿Quiere retransmitir gratuitamente a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)?	Retransmitiré gratuitamente a ... (nombre o distintivo de llamada o los dos).
QSQ	¿Tiene médico a bordo? o ¿Está ... (nombre) a bordo?	Hay un médico a bordo; o ... (nombre) está a bordo.
QUA	¿Tiene noticias de ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)?	Le envío noticias de ... (nombre o distintivo de llamada o los dos).
QUC	¿Cuál es el número (u otra indicación) del último mensaje mío (o de ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)) que ha recibido usted?	El número (u otra indicación) del último mensaje que recibí de usted (o de ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)) es ...
	Intercambio de correspondencia	
QOG	¿Cuántas cintas tiene para transmitir?	Tengo ... cintas para transmitir.
QOH	¿Debo transmitir una señal de puesta en fase durante ... segundos?	Transmita una señal de puesta en fase durante ... segundos.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Intercambio de correspondencia (cont.)	
QOI	¿Transmito mi cinta?	Transmita su cinta.
QRJ	¿Cuántas peticiones de conferencias radiotelefónicas tiene pendientes?	Tengo pendientes ... peticiones de conferencias radiotelefónicas.
QRU	¿Tiene algo para mí?	No tengo nada para usted.
QSG	¿Debo transmitir ... telegramas de una vez?	Transmita ... telegramas de una vez.
QSI		No he podido interrumpir su transmisión.
		<i>o</i> ¿Quiere usted informar a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) que no he podido interrumpir su transmisión (en ... kHz (<i>o</i> MHz))?
QSK	¿Puede usted oírme entre sus señales y, en caso afirmativo, puedo interrumpirle en su transmisión?	Puedo oírle entre mis señales; puede interrumpirme en mi transmisión.
QSL	¿Puede acusarme recibo?	Le acuso recibo.
QSM	¿Debo repetir el último telegrama que le he transmitido (<i>o</i> un telegrama anterior)?	Repita el último telegrama que me ha transmitido (<i>o</i> telegrama(s) número(s) ...).
QSZ	¿Tengo que transmitir cada palabra o grupo varias veces?	Transmita cada palabra o grupo dos veces (<i>o</i> ... veces).
QTA	¿Debo anular el telegrama (<i>o</i> el mensaje) número ...?	Anule el telegrama (<i>o</i> el mensaje) número ...
QTB	¿Está usted conforme con mi cómputo de palabras?	No estoy conforme con su cómputo de palabras; repetiré la primera letra de cada palabra y la primera cifra de cada número.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Intercambio de correspondencia (cont.)	
QTC	¿Cuántos telegramas tiene por transmitir?	Tengo ... telegramas para usted (<i>o para ... (nombre o distintivo de llamada o los dos)</i>).
QTV	¿Debo tomar la escucha en lugar de usted en ... kHz (<i>o MHz</i>) (de las ... a las ... horas)?	Escuche en mi lugar en ... kHz (<i>o MHz</i>) (de las ... a las ... horas).
QTX	¿Quiere usted mantener su estación dispuesta para comunicarse conmigo de nuevo, hasta que yo le avise (<i>o hasta ... horas</i>)?	Mi estación permanecerá dispuesta para comunicarse con usted, hasta que me avise (<i>o hasta ... horas</i>).
	Circulación	
QRE	¿A qué hora piensa llegar a ... (<i>o estar sobre ...</i>) (<i>sitio</i>)?	Pienso llegar a ... (<i>o estar sobre ...</i>) (<i>sitio</i>) a las ... horas.
QRF	¿Vuelve a ... (<i>sitio</i>)?	Sí; vuelvo a ... (<i>sitio</i>). <i>o</i> Vuelva a ... (<i>sitio</i>).
QSH	¿Puede usted recalar usando su equipo radiogoniométrico?	Puedo recalar usando mi equipo radiogoniométrico (a ...) (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>).
QTI*	¿Cuál es su rumbo VERDADERO con corrección de la deriva?	Mi rumbo VERDADERO, con corrección de la deriva, es de ... grados.
Q TJ*	¿Cuál es su velocidad? (<i>Pregunta la velocidad del barco o aeronave con relación al agua o al aire, respectivamente.</i>)	Mi velocidad es de ... nudos (<i>o de ... kilómetros por hora o de ... millas terrestres por hora</i>). (<i>Indica la velocidad del barco o aeronave con relación al agua o al aire, respectivamente.</i>)

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Circulación (cont.)	
QTK*	¿Cuál es la velocidad de su aeronave con relación a la superficie de la Tierra?	La velocidad de mi aeronave con relación a la superficie de la Tierra es de ... nudos (<i>o</i> ... kilómetros por hora <i>o</i> de ... millas terrestres por hora).
QTL*	¿Cuál es su rumbo VERDADERO?	Mi rumbo VERDADERO es ... grados.
QTM*	¿Cuál es su rumbo MAGNÉTICO?	Mi rumbo MAGNÉTICO es ... grados.
QTN	¿A qué hora salió de ... (<i>lugar</i>)?	Salí de... (<i>lugar</i>) a las ... horas.
QTO	¿Ha salido de bahía (<i>o</i> de puerto)?	He salido de bahía (<i>o</i> de puerto).
	¿Ha despegado usted?	He despegado.
QTP	¿Va a entrar en bahía (<i>o</i> en puerto)?	Voy a entrar en bahía (<i>o</i> en puerto).
	¿Va usted a amarar (<i>o</i> a aterrizar)?	Voy a amarar (<i>o</i> a aterrizar).
QUN	<p>1. <i>Cuando se dirija a todas las estaciones:</i> Ruego a los barcos que se encuentren en mis proximidades inmediatas ...</p> <p style="text-align: center;"><i>o</i></p> <p>(en las proximidades de ... latitud, ... longitud)</p> <p style="text-align: center;"><i>o</i></p> <p>(en las proximidades de ...), que indiquen su situación, rumbo VERDADERO y velocidad.</p> <p>2. <i>Cuando se dirija a una sola estación:</i> Ruego indique su situación, rumbo VERDADERO y velocidad.</p>	Mi situación, rumbo VERDADERO y velocidad son ...

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Meteorología	
QUB*	¿Puede darme en el siguiente orden datos acerca de la dirección VERDADERA en grados y la velocidad del viento en la superficie, visibilidad, condiciones meteorológicas actuales, y cantidad, tipo y altura de la base de nubes sobre (<i>lugar de observación</i>)?	He aquí los datos solicitados: ... (<i>Deberán indicarse las unidades empleadas para velocidades y distancias.</i>)
QUH*	¿Quiere indicarme la presión barométrica actual al nivel del mar?	La presión barométrica actual al nivel del mar es de ... (<i>unidades</i>).
QUX	¿Tiene usted algún aviso a los navegantes o aviso de tempestad en vigor?	Tengo el(los) siguiente(s) aviso(s) a los navegantes o aviso(s) de tempestad: ...
	Radiogoniometría	
QTE	¿Cuál es mi marcación VERDADERA con relación a usted?	Su marcación VERDADERA con relación a mí es de ... grados a ... horas.
	<i>o</i>	<i>o</i>
	¿Cuál es mi marcación VERDADERA con relación a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?	Su marcación VERDADERA con relación a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) era de ... grados a ... horas.
	<i>o</i>	<i>o</i>
	¿Cuál es la marcación VERDADERA de ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) con relación a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?	La marcación VERDADERA de ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) con relación a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) era de ... grados a ... horas.

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	<p>Radiogoniometría (cont.)</p>	
QTF	<p>¿Quiere indicarme mi situación con arreglo a las marcaciones tomadas por las estaciones radiogoniométricas que usted controla?</p>	<p>Su situación basada en las marcaciones tomadas por las estaciones radiogoniométricas que controla, era ... latitud, ... longitud (<i>o cualquier otra indicación de posición</i>), clase ... a ... horas.</p>
QTG	<p>¿Quiere transmitir dos rayas de diez segundos (<i>o la portadora durante dos periodos de diez segundos</i>), seguidas de su distintivo de llamada (<i>o su nombre</i>) (repetidas ... veces) en ... kHz (<i>o MHz</i>)? <i>o</i></p> <p>¿Quiere pedir a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) que transmita dos rayas de diez segundos (<i>o la portadora durante dos periodos de diez segundos</i>), seguidas de su distintivo de llamada (<i>o su nombre, o los dos</i>) (repetidas ... veces) en ... kHz (<i>o MHz</i>)?</p>	<p>Voy a transmitir dos rayas de diez segundos (<i>o la portadora durante dos periodos de diez segundos</i>), seguidas de mi distintivo de llamada (<i>o mi nombre</i>) (repetidas ... veces) en ... kHz (<i>o MHz</i>). <i>o</i></p> <p>He pedido a ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) que transmita dos rayas de diez segundos (<i>o la portadora durante dos periodos de diez segundos</i>), seguidas de su distintivo de llamada (<i>o su nombre, o los dos</i>) (repetidas ... veces) en ... kHz (<i>o MHz</i>).</p>
	<p>Cesación del trabajo</p>	
QRT	<p>¿Debo cesar de transmitir?</p>	<p>Cese de transmitir.</p>
QUM	<p>¿Puedo reanudar mi tráfico normal?</p>	<p>Puede reanudar su tráfico normal.</p>
QUZ	<p>¿Puedo reanudar mi trabajo restringidamente?</p>	<p>Continúa aún la situación de socorro, pero puede reanudar su trabajo restringidamente.</p>
	<p>Seguridad</p>	
QOE	<p>¿Ha recibido la señal de seguridad transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?</p>	<p>He recibido la señal de seguridad de ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>).</p>

Abre- viatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QUX	<p style="text-align: center;">Seguridad (cont.)</p> <p>¿Tiene usted algún aviso a los navegantes o aviso de tempestad en vigor?</p>	<p>Tengo el(los) siguiente(s) aviso(s) a los navegantes o aviso(s) de tempestad: ...</p>
QUD	<p style="text-align: center;">Urgencia</p> <p>¿Ha recibido la señal de urgencia transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?</p>	<p>He recibido la señal de urgencia transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) a las ... horas.</p>
QOJ	<p style="text-align: center;">Socorro</p> <p>¿Quiere usted ponerse a la escucha en ... kHz (<i>o MHz</i>) de señales de radiobalizas de localización de siniestros?</p>	<p>Estoy a la escucha en ... kHz (<i>o MHz</i>) de señales de radiobalizas de localización de siniestros.</p>
QOK	<p>¿Ha recibido usted las señales de una radiobaliza de localización de siniestros en ... kHz (<i>o MHz</i>)?</p>	<p>He recibido las señales de una radiobaliza de localización de siniestros en ... kHz (<i>o MHz</i>).</p>
QUF	<p>¿Ha recibido la señal de socorro transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>)?</p>	<p>He recibido la señal de socorro transmitida por ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) a las ... horas.</p>
QUM	<p>¿Puedo reanudar mi tráfico normal?</p>	<p>Puede reanudar su tráfico normal.</p>
QUZ	<p>¿Puedo reanudar mi trabajo restringidamente?</p>	<p>Continúa aún la situación de socorro, pero puede reanudar su trabajo restringidamente.</p>
QSE*	<p style="text-align: center;">Búsqueda y salvamento</p> <p>¿Cuál es la deriva estimada de la embarcación o dispositivo de salvamento?</p>	<p>La deriva estimada de la embarcación o dispositivo de salvamento es ... (<i>cifras y unidades</i>).</p>

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
	Búsqueda y salvamento (cont.)	
QSF*	¿Ha efectuado usted el salvamento?	He efectuado el salvamento y me dirijo a la base de ... (con ... personas heridas que requieren una ambulancia).
QTD*	¿Qué ha recogido el barco de salvamento o la aeronave de salvamento?	... (<i>identificación</i>) ha recogido: ... 1. ... (<i>número</i>) supervivientes 2. restos de naufragio 3. ... (<i>número</i>) cadáveres.
QTW*	¿Cómo se encuentran los supervivientes?	Los supervivientes se encuentran en ... estado y necesitan urgentemente ...
QTY*	¿Se dirige usted al lugar del siniestro y, en tal caso, cuándo espera llegar?	Me dirijo al lugar del siniestro y espero llegar a las ... horas ... (<i>fecha</i>).
QTZ*	¿Continúa usted la búsqueda?	Continúo la búsqueda de ... (aeronave, barco, embarcación o dispositivo de salvamento, supervivientes o restos).
QUN	<p>1. <i>Cuando se dirija a todas las estaciones:</i> Ruego a los barcos que se encuentren en mis proximidades inmediatas ...</p> <p style="text-align: center;"><i>o</i></p> <p>(en las proximidades de ... latitud, ... longitud)</p> <p style="text-align: center;"><i>o</i></p> <p>(en las proximidades de ...), que indiquen su situación, rumbo VERDADERO y velocidad.</p> <p>2. <i>Cuando se dirija a una sola estación:</i> Ruego indique su situación, rumbo VERDADERO y velocidad.</p>	Mi situación, rumbo VERDADERO y velocidad son ...

Abre- viatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QUO*	<p>Búsqueda y salvamento (cont.)</p> <p>¿Tengo que buscar:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. una aeronave 2. un barco 3. una embarcación o dispositivo de salvamento <p>en las proximidades de ... latitud, ... longitud (<i>o según otra indicación</i>).</p>	<p>Sírvase buscar:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. una aeronave 2. un barco 3. una embarcación o dispositivo de salvamento <p>en las proximidades de ... latitud, ... longitud (<i>o según otra indicación</i>).</p>
QUP*	<p>¿Quiere usted indicar su situación mediante:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. reflector 2. humo negro 3. señales pirotécnicas? 	<p>Mi situación se indica mediante:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. reflector 2. humo negro 3. señales pirotécnicas.
QUR*	<p>¿Los supervivientes han ...</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. recibido equipo salvavidas 2. sido recogidos por un barco 3. sido encontrados por un grupo de salvamento de tierra? 	<p>Los supervivientes ...</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. están en posesión de equipo salvavidas lanzado por ... 2. han sido recogidos por un barco 3. han sido encontrados por un grupo de salvamento de tierra.
QUS*	<p>¿Ha visto supervivientes o restos? En caso afirmativo, ¿en qué sitio?</p>	<p>He visto ...</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. supervivientes en el agua 2. supervivientes en balsas 3. restos <p>en ... latitud, ... longitud, ... (<i>u otra indicación</i>).</p>
QUT*	<p>¿Ha sido señalado el lugar del accidente?</p>	<p>El lugar del accidente está señalado mediante:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. baliza flamígera o fumígena 2. boya 3. producto colorante 4. ... (<i>especificar cualquier otra indicación</i>).

Abreviatura	Pregunta	Respuesta o aviso
QUU*	<p>Búsqueda y salvamento (cont.)</p> <p>¿Debo dirigir el barco o la aeronave hacia mi posición?</p>	<p>Dirija el barco o la aeronave ... (<i>nombre o distintivo de llamada o los dos</i>) ...</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. hacia su posición transmitiendo su propio distintivo de llamada y rayas largas en ... kHz (<i>o</i> MHz) 2. transmitiendo en ... kHz (<i>o</i> MHz) el rumbo VERDADERO, con corrección de deriva, para llegar a usted.
QUW*	<p>¿Está usted en la zona de búsqueda designada como ... (<i>símbolo de la zona o latitud y longitud</i>)?</p>	<p>Estoy en la zona de búsqueda ... (<i>designación</i>).</p>
QUY*	<p>¿Se ha señalado la posición de la embarcación o dispositivo de salvamento?</p>	<p>La posición de la embarcación o dispositivo de salvamento se marcó a las ... horas mediante:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. baliza flamígera o fumígena 2. boya 3. producto colorante 4. ... (<i>especifíquese cualquier otra señal</i>).
QUZ	<p>¿Puedo reanudar mi trabajo restringidamente?</p>	<p>Continúa aún la situación de socorro, pero puede reanudar su trabajo restringidamente.</p>
QTT	<p>Identificación</p>	<p>La señal de identificación que sigue va superpuesta a otra emisión.</p>

Sección II. Abreviaturas y señales diversas

Abreviatura o señal	Definición
AA	Todo después de ... <i>(Se utiliza, después de un signo de interrogación, en radiotelegrafía, o después de RQ, en radiotelefonía (en caso de dificultades de idioma), o después de RPT para pedir una repetición.)</i>
AB	Todo antes de ... <i>(Se utiliza, después de un signo de interrogación, en radiotelegrafía, o después de RQ, en radiotelefonía (en caso de dificultades de idioma), o después de RPT para pedir una repetición.)</i>
ADS	Dirección. <i>(Se utiliza, después de un signo de interrogación, en radiotelegrafía, o después de RQ, en radiotelefonía (en caso de dificultades de idioma), o después de RPT para pedir una repetición.)</i>
<u>AR</u>	Fin de transmisión.
<u>AS</u>	Espera.
BK	Señal utilizada para interrumpir una transmisión en marcha.
BN	Todo entre ... y ... <i>(Se utiliza, después de un signo de interrogación, en radiotelegrafía, o después de RQ, en radiotelefonía (en caso de dificultades de idioma), o después de RPT para pedir una repetición.)</i>
<u>BQ</u>	Respuesta a RQ.
<u>BT</u>	Señal de separación entre las distintas partes de la misma transmisión.
C	<i>Respuesta afirmativa sí; o el grupo anterior debe entenderse como una afirmación.</i>
CFM	Confirme (o Confirmando).
CL	Cierro mi estación.
COL	Colacione (o Colaciono).
CORREC- CIÓN	Anule mi última palabra o grupo; sigue la palabra o el grupo correcto <i>(usado en radiotelefonía y pronunciado CO-REC-CHON, con acento en la segunda sílaba).</i>
CP	Llamada general a dos o más estaciones especificadas <i>(véase la Recomendación UIT-R M.1170).</i>
CQ	Llamada general a todas las estaciones.
CS	Distintivo de llamada. <i>(Se utiliza para pedir un distintivo de llamada.)</i>

Nota: En radiotelegrafía, la colocación de una raya sobre las letras constitutivas de una señal indica que las letras han de transmitirse como un solo signo.

Abreviatura o señal	Definición
DE	«De ...» (<i>utilizada delante del nombre u otra señal de identificación de la estación que llama.</i>)
DF	Su marcación a ... horas, era ... grados, en el sector dudoso de esta estación, con un error posible de ... grados.
DO	Marcación dudosa. Pida otra marcación más tarde (<i>o a ... horas.</i>)
DSC	Llamada selectiva digital.
E	Este (punto cardinal)
ETA	Hora estimada de llegada.
INTERCO	Los grupos que siguen pertenecen al Código Internacional de Señales (<i>usado en radiotelefonía y pronunciado IN-TER-CO.</i>)
K	Invitación a transmitir.
KA	Señal de comienzo de transmisión.
KTS	Millas náuticas por hora (<i>nudos.</i>)
MIN	Minuto (<i>o Minutos.</i>)
MSG	Prefijo que indica un mensaje con destino al capitán de un barco o procedente del mismo, relativo a la explotación del barco o a su navegación.
MSI	Información sobre seguridad marítima.
N	Norte (punto cardinal)
NBDP	Telegrafía de impresión directa de banda estrecha.
NIL	No tengo nada que transmitir a usted.
NO	No (<i>negación.</i>)
NW	Ahora.
NX	Aviso a los navegantes marítimos (<i>o sigue un aviso a los navegantes marítimos.</i>)
OK	Estamos de acuerdo (<i>o Está bien.</i>)
OL	Carta transoceánica.
P	Prefijo que indica un radiotelegrama privado.
PBL	Preámbulo. (<i>Se utiliza, después de un signo de interrogación, en radiotelegrafía, o después de RQ, en radiotelefonía (en caso de dificultades de idioma), o después de RPT para pedir una repetición.</i>)
PSE	Por favor.
R	Recibido.

Abreviatura o señal	Definición
RCC	Centro de coordinación de salvamento.
REF	Referencia a ... (o Refiérase a ...).
RPT	Repita (o Repito) (o Repitan).
RQ	Indicación de una petición.
S	Sur (punto cardinal)
SAR	Búsqueda y salvamento.
SIG	<i>Firma. (Se utiliza, después de un signo de interrogación, en radiotelegrafía, o después de RQ, en radiotelefonía (en caso de dificultades de idioma), o después de RPT para pedir una repetición.)</i>
SLT	Carta radiomarítima.
SVC	Prefijo que indica un telegrama de servicio.
SYS	Refiérase a su telegrama de servicio.
TFC	Tráfico.
TR	Empleado por una estación terrestre para pedir la posición y el próximo puerto de escala de una estación móvil; se emplea también como prefijo en la respuesta.
TU	Gracias.
TXT	<i>Texto. (Se utiliza, después de un signo de interrogación, en radiotelegrafía, o después de RQ, en radiotelefonía (en caso de dificultades de idioma), o después de RPT para pedir una repetición.)</i>
VA	Fin del trabajo.
W	Oeste (punto cardinal).
WA	<i>Palabras después de ... (Se utiliza, después de un signo de interrogación, en radiotelegrafía, o después de RQ, en radiotelefonía (en caso de dificultades de idioma), o después de RPT para pedir una repetición.)</i>
WB	<i>Palabra antes de ... (Se utiliza, después de un signo de interrogación, en radiotelegrafía, o después de RQ, en radiotelefonía (en caso de dificultades de idioma), o después de RPT para pedir una repetición.)</i>
WD	Palabra(s) o Grupo(s).
WX	Parte meteorológico (o Sigue un parte meteorológico).
XQ	Prefijo utilizado para indicar la transmisión de una nota de servicio.
YZ	Las palabras que siguen están en lenguaje claro.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1173*

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS DE LOS TRANSMISORES DE BANDA LATERAL ÚNICA UTILIZADOS PARA LA RADIOTELEFONÍA EN EL SERVICIO MÓVIL MARÍTIMO, EN LAS BANDAS COMPRENDIDAS ENTRE 1 606,5 kHz (1 605 kHz EN LA REGIÓN 2) Y 4 000 kHz Y ENTRE 4 000 kHz Y 27 500 kHz

(1995)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

a) que es necesario describir las características técnicas de los transmisores de banda lateral única en las bandas comprendidas entre 1 606,5 kHz (1 605 kHz en la Región 2) y 4 000 kHz y entre 4 000 kHz y 27 500 kHz,

recomienda

1 que los transmisores de banda lateral única utilizados para la radiotelefonía en el servicio móvil marítimo, en las bandas comprendidas entre 1 606,5 kHz (1 605 kHz en la Región 2) y 4 000 kHz y entre 4 000 kHz y 27 500 kHz se diseñen para cumplir las características técnicas indicadas en el Anexo 1.

ANEXO 1

Características técnicas de los transmisores de banda lateral única utilizados para la radiotelefonía en el servicio móvil marítimo, en las bandas comprendidas entre 1 606,5 kHz (1 605 kHz en la Región 2) y 4 000 kHz y entre 4 000 kHz y 27 500 kHz

1 Potencia de la portadora:

Para las emisiones de clase J3E, la potencia de la portadora será por lo menos de 40 dB inferior a la potencia en la cresta de la envolvente de la emisión.

2 Las estaciones costeras y las de barco transmitirán en la banda lateral superior solamente.

3 La banda de audiofrecuencia transmitida debe extenderse de 350 Hz a 2 700 Hz y la variación de amplitud en función de la frecuencia no será superior a 6 dB.

4 La frecuencia de la portadora de los transmisores se mantendrá dentro de las tolerancias especificadas en la Recomendación UIT-R SM.1137.

5 La modulación de frecuencia no deseada de la onda portadora debe ser lo suficientemente reducida para no crear distorsiones perjudiciales.

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI).

Nota de la Secretaría: Las referencias al Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) que figuran en esta Recomendación hacen referencia al RR revisado por la Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones de 1995. Estos elementos relativos a dicho RR entrarán en vigor el 1.º de junio de 1998. En algunos casos, las referencias equivalentes al actual RR figuran también entre corchetes.

6 Cuando se utilicen emisiones de clase H3E o J3E, la potencia de toda emisión no deseada aplicada a la línea de alimentación de la antena en toda frecuencia debe mantenerse, cuando el transmisor funcione con su potencia en la cresta de la envolvente, dentro de los límites que se indican en los Cuadros siguientes:

a) Transmisores que se instalen antes del 2 de enero de 1982:

Diferencia Δ entre la frecuencia de la emisión no deseada ¹ y la frecuencia asignada ⁴ (kHz)	Atenuación mínima respecto a la potencia en la cresta de la envolvente
$1,6 < \Delta \leq 4,8$	28 dB
$4,8 < \Delta \leq 8$	38 dB
$8 < \Delta$	43 dB sin que la potencia de la emisión no deseada supere los 50 mW

En lo que se refiere a las emisiones fuera de banda² y a las emisiones no esenciales³ que resultan del proceso de modulación, pero que no entran en el espectro de las emisiones fuera de banda², cuando se quiera comprobar si una transmisión con onda portadora suprimida satisface estas condiciones, podrá aplicarse a la entrada del transmisor una señal constituida por dos audiofrecuencias suficientemente alejadas entre sí para que todos los productos de intermodulación aparezcan en frecuencias que disten como mínimo 1,6 kHz de la frecuencia asignada⁴.

b) Transmisores que se instalen después del 1 de enero de 1982:

Diferencia Δ entre la frecuencia de la emisión no deseada ¹ y la frecuencia asignada ⁴ (kHz)	Atenuación mínima respecto a la potencia en la cresta de la envolvente
$1,5 < \Delta \leq 4,5$	31 dB
$4,5 < \Delta \leq 7,5$	38 dB
$7,5 < \Delta$	43 dB sin que la potencia de la emisión no deseada supere los 50 mW

En lo que se refiere a las emisiones fuera de banda² y a las emisiones no esenciales³ que resultan del proceso de modulación, pero que no entran en el espectro de las emisiones fuera de banda², cuando se quiera comprobar si una transmisión con onda portadora suprimida satisface estas condiciones, podrá aplicarse a la entrada del transmisor una señal constituida por dos audiofrecuencias suficientemente alejadas entre sí para que todos los productos de intermodulación aparezcan en frecuencias que disten como mínimo 1,5 kHz de la frecuencia asignada⁴.

¹ Emisión no deseada: véase el número S1.146 [número 140] del RR.

² Emisión fuera de banda: véase el número S1.144 [número 138] del RR.

³ Emisión no esencial: véase el número S1.145 [número 139] del RR.

⁴ La frecuencia asignada se encuentra 1400 Hz por encima de la frecuencia de la portadora (véase el número S.52.177 [número 4325] del RR).

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1174-2*

Características técnicas de los equipos utilizados para las comunicaciones a bordo de barcos en las bandas comprendidas entre 450 y 470 MHz

(1995-1998-2004)

Resumen

Esta Recomendación describe las características técnicas de los equipos que funcionan en los servicios móviles marítimos de acuerdo con las disposiciones del número 5.287 del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) para comunicaciones a bordo de barcos. Se consideran separaciones de canales de 25 kHz o 12,5 kHz.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que es necesario describir las características de los equipos utilizados para las comunicaciones a bordo de barcos en las bandas comprendidas entre 450 y 470 MHz;
- b) que recientemente se han producido cambios en lo que respecta a la disponibilidad de frecuencias;
- c) la Resolución 341 (CMR-97),

recomienda

1 que los transmisores y receptores utilizados en el servicio móvil marítimo para comunicaciones a bordo de barcos en las bandas comprendidas entre 450 y 470 MHz se adapten a las características técnicas indicadas en el Anexo 1.

Anexo 1**Características técnicas de los equipos utilizados para las comunicaciones a bordo de barcos en las bandas comprendidas entre 450 y 470 MHz**

1 Los equipos deben ir provistos del número suficiente de canales para conseguir un servicio satisfactorio en la zona prevista.

2 La potencia radiada aparente debe limitarse al mínimo necesario para obtener un servicio satisfactorio pero en ningún caso debe ser superior a 2 W. Cuando sea posible, los equipos deben ir provistos de un dispositivo adecuado que permita reducir fácilmente la potencia de salida en, por lo menos, 10 dB.

3 Cuando los equipos se instalen en puntos fijos de los barcos, la altura de la antena no debe sobrepasar el nivel del puente en más de 3,5 m.

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Organización Marítima Internacional (OMI) y del Comité Internacional Radiomarítimo (CIRM).

	Canales con una separación de 25 kHz	Canales con una separación de 12,5 kHz
4	Debe utilizarse únicamente modulación de frecuencia con una preacentuación de 6 dB/octava (modulación de fase (MP)).	Debe utilizarse únicamente modulación de frecuencia con una preacentuación de 6 dB/octava (MP).
5	La desviación de frecuencia correspondiente al 100% de modulación debe ser de ± 5 kHz en la medida de lo posible. En ningún caso debe ser superior a ± 5 kHz.	La desviación de frecuencia correspondiente al 100% de modulación debe ser de $\pm 2,5$ kHz en la medida de lo posible. En ningún caso debe ser superior a $\pm 2,5$ kHz.
6	La tolerancia de frecuencia debe ser de 5×10^{-6} .	La tolerancia de frecuencia debe ser de $2,5 \times 10^{-6}$.
7	La banda de audiofrecuencia debe limitarse a 3 000 Hz.	La banda de audiofrecuencia debe limitarse a 2 550 Hz.
8	Las señales de telemando, telemida, y otras señales distintas de las telefónicas como la radiomensajería, deben codificarse para reducir al mínimo la posibilidad de que las señales interferentes accionen los dispositivos correspondientes. Las frecuencias especificadas en el número 5.287 del RR para las comunicaciones a bordo pueden ser utilizadas para la explotación en modo símplex en una sola frecuencia o en dos frecuencias.	
9	Cuando se utilizan en modo dúplex, las frecuencias del transmisor de base deben seleccionarse de la gama más baja para lograr un mejor funcionamiento.	
10	Si fuera preciso emplear repetidores a bordo de un barco, deben utilizarse los siguientes pares de frecuencias (véanse los números 5.287 y 5.288 del RR):	
	457,525 MHz	y 467,525 MHz
	457,550 MHz	y 467,550 MHz
	457,575 MHz	y 467,575 MHz
	457,5375 MHz	y 467,5375 MHz
	457,5625 MHz	y 467,5625 MHz.

11 Frecuencias

A continuación se indican las frecuencias especificadas en el número 5.287 del RR (sujetas a la reglamentación nacional) que pueden utilizarse:

Para una separación de canales de 25 ó 12,5 kHz:

457,525 MHz
 457,550 MHz
 457,575 MHz
 467,525 MHz
 467,550 MHz
 467,575 MHz.

En los equipos diseñados para funcionar con una separación de canales de 12,5 kHz las frecuencias adicionales referidas en el número 5.287 del RR son:

457,5375 MHz
 457,5625 MHz
 467,5375 MHz
 467,5625 MHz.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1187-1

Método de cálculo de la región potencialmente afectada para una red del servicio móvil por satélite que funcione en la gama de 1-3 GHz y utilice órbitas circulares

(Cuestiones UIT-R 83/8 y UIT-R 201/8)

(1995-2006)

Cometido

Esta Recomendación define el término «arco de servicio activo» y da un método de cálculo de la «región afectada» al asignar frecuencias a estaciones de sistemas del servicio móvil por satélite (SMS) que funcionan entre 1 y 3 GHz y ayuda a identificar las administraciones cuyas asignaciones pueden quedar incluidas en la «región afectada».

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que es necesario elaborar Recomendaciones sobre los métodos de coordinación, los datos orbitales que se requieren en relación con los sistemas de satélites no geoestacionarios y los criterios de compartición;
- b) que los sistemas de satélites no geoestacionarios que implementen estas atribuciones al servicio móvil por satélite (SMS) pueden tener constelaciones distintas con diferentes altitudes y distintos ángulos de inclinación;
- c) que es necesario definir el «arco de servicio activo»;
- d) que es necesario definir una zona en la que otros servicios, incluyendo el SMS, pudieran resultar afectadas y en la que pueda efectuarse la coordinación para la cual esta Recomendación no define los criterios y métodos pertinentes;
- e) que es necesario elaborar más el concepto de «región afectada» (que no debe confundirse con el de «zona de coordinación») para los sistemas del SMS que funcionan entre 1 y 3 GHz,

reconociendo

1 que el Capítulo III del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR), incluye el procedimiento que ha de seguirse para efectuar la coordinación entre sistemas del SMS para ciertas bandas en el marco del Cuadro de atribución de bandas de frecuencias del RR en la gama de frecuencias de 1-3 GHz,

recomienda

1 que se defina el «arco de servicio activo» como el lugar geométrico de puntos orbitales de una constelación SMS que describe en qué punto se encuentran transmitiendo o recibiendo los satélites. El operador del SMS calcula el arco que utiliza características específicas de un sistema, tales como las constelaciones, las órbitas, las características de antena del vehículo espacial y la p.i.r.e., que garantizan la consecución de los objetivos de servicio de ese sistema para una determinada zona de servicio;

2 que cuando se publique un arco de servicio activo específico, se utilice la metodología del Anexo 1 para permitir identificar las administraciones cuyas asignaciones puedan incluirse en la región afectada, según se define en el Anexo 1 (véase la Nota 1).

NOTA 1 – Esta metodología podría mejorarse aun teniendo en cuenta características técnicas más precisas del sistema del SMS.

Anexo 1

Método de cálculo de la región potencialmente afectada para una red del SMS que funcione en la gama de 1-3 GHz y utilice órbitas circulares

1 Introducción

Este Anexo define una metodología para calcular la «región afectada». Esta región afectada debe utilizarse para identificar los sistemas que funcionen en la misma frecuencia del SMS, y otros servicios con rango igual o superior de otras administraciones que pudieran resultar afectados por el funcionamiento de la red del SMS. En primer lugar, se representa el lugar geométrico de los puntos del arco orbital del satélite que corresponden a aquéllos en que el satélite estará activo dando cobertura a su zona de servicio. A continuación, se representan en la superficie de la Tierra los correspondientes emplazamientos subsatelitales. Se define entonces la región afectada como el conjunto de las zonas de la Tierra que tienen visibilidad del vehículo espacial y se asocia al perímetro del lugar geométrico subsatelital.

Esta metodología para calcular la región afectada identifica las administraciones cuyas asignaciones de frecuencia pudieran resultar afectadas.

Se reconoce que puede recurrirse a otra metodología para determinar las asignaciones de frecuencia afectadas de otras administraciones con respecto a una estación espacial del SMS y su zona de servicio asociada y que la incorporación de esta metodología en una Recomendación UIT-R no haría obligatoria su utilización.

El empleo de esta metodología para calcular una región afectada no cambia el rango (primario o secundario) de los servicios radioeléctricos de dicha región.

2 Cálculo de la región afectada

Sea el cuadrilátero A representado en la Fig. 1 la zona subsatelital activa necesaria para dar servicio a una administración con un sistema típico del SMS. Véase que la zona subsatelital no coincide necesariamente con las fronteras de la administración. La distancia, D , de la Fig. 1 es la existente entre el perímetro exterior de A al punto del campo de visión (FOV) desde el satélite. El FOV se extiende, por definición, hasta los límites del horizonte visible desde el satélite. La región afectada total es entonces la zona total calculada desde los extremos de la zona subsatelital a la distancia D . Para constelaciones circulares esta D será una distancia constante en el círculo máximo, que aumenta conforme al aumento de altitud del satélite.

2.1 Cálculo de la anchura de la corona de la región afectada

Este punto presenta una metodología para calcular la distancia que debe utilizarse al trazar el perímetro exterior alrededor de las zonas subsatelitales activas a fin de crear la región afectada.

La Fig. 2 ilustra el cálculo de la distancia D al perímetro exterior que es la distancia desde el extremo de la zona subsatelital A al FOV del satélite en el extremo exterior de la zona activa. La región afectada se define de la siguiente manera:

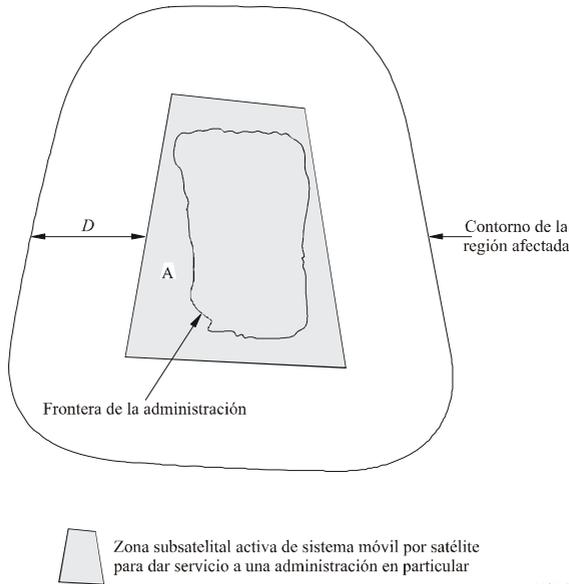
Región afectada: zona de la superficie de la Tierra que se calcula definiendo una distancia D a partir del perímetro de la zona subsatelital activa A , correspondiente al campo máximo de visión desde los satélites en el perímetro del arco de servicio activo. La región incluye también las administraciones que se encuentran dentro de la zona subsatelital activa.

El arco de servicio activo y la zona subsatelital activa se definen como sigue:

Arco de servicio activo: véase la definición en el *recomienda 1*.

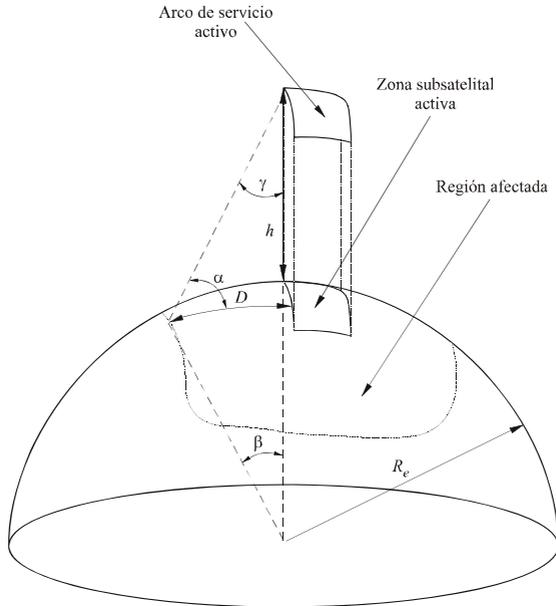
Zona subsatelital activa: proyección hacia el nadir desde el arco de servicio activo a puntos de la superficie de la Tierra. El perímetro de esta zona se define en coordenadas geocéntricas (latitud/longitud).

FIGURA 1
Representación de una zona subsatelital activa necesaria para dar servicio a una administración y su región afectada



1187-01

FIGURA 2
Geometría necesaria para calcular la anchura de la corona, D ,
que rodea a la zona subsatelital



1187-02

Definición de las variables:

R_e : radio de la Tierra

h : altitud del satélite

γ : ángulo hacia el nadir visto desde el satélite entre el extremo del perímetro subsatelital y el extremo de su campo de visión

β : ángulo geocéntrico desde el extremo de la zona subsatelital al extremo del campo de visión

α : ángulo de elevación

D : distancia en la Tierra desde el perímetro de la zona subsatelital activa al punto del ángulo de elevación de 0° (límites máximos del campo de visión).

Las fórmulas necesarias para calcular la distancia D son:

$$\beta = \cos^{-1} [R_e / (R_e + h)] \quad (1)$$

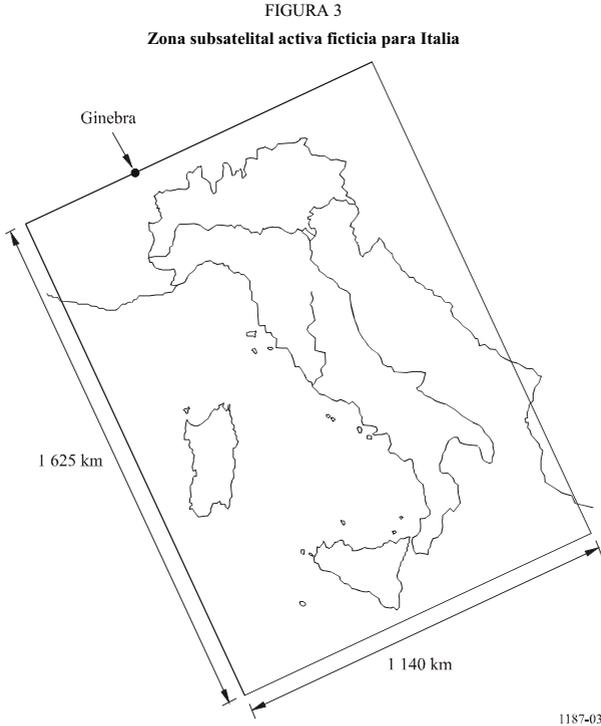
$$D = R_e \beta \quad \text{rad} \quad (2)$$

Una vez calculado D , puede utilizarse para determinar la región afectada junto con la zona subsatelital.

2.2 Ejemplo de cálculo de una región afectada

Este punto ofrece un ejemplo de cálculo de la región afectada para un sistema móvil por satélite que vaya a prestar servicio en el territorio de una administración. La administración tomada como

ejemplo es Italia y la Fig. 3 ilustra la zona subsatelital necesaria para dar servicio al país con un sistema móvil por satélite LEO A (Recomendación UIT-R M.1184).



Los parámetros necesarios para calcular la región afectada son:

Altitud del satélite:	780 km
Radio de la Tierra:	6 367 km
Anchura de la zona subsatelital:	1 140 km
Longitud de la zona subsatelital:	1 625 km

Véase que la zona activa subsatelital se ha escogido suponiendo que la zona de servicio es la de la Administración italiana y se trata sólo de un ejemplo. La zona subsatelital real de Italia para cualquier sistema móvil por satélite puede diferir bastante, dependiendo de las características específicas del sistema de redes de satélite.

Utilizando las ecuaciones (1) y (2) en este caso, $\beta = 27^\circ$ y $D = 3\,000$ km, de forma que la distancia D con la que hay que ampliar la zona subsatelital es de 3 000 km. Por tanto, en el ejemplo de zona subsatelital de la Fig. 3 la región afectada llegará hasta la parte noroccidental de Sudán, Rusia occidental (incluyendo Moscú), el norte de Noruega y Mauritania.

RECOMENDACIÓN UIT-R S.1256

METODOLOGÍA PARA DETERMINAR LA DENSIDAD DE FLUJO DE POTENCIA TOTAL MÁXIMA EN LA ÓRBITA DE LOS SATÉLITES GEOESTACIONARIOS EN LA BANDA 6700-7075 MHz PRODUCIDA POR ENLACES DE CONEXIÓN DE SISTEMAS DE SATÉLITES NO GEOESTACIONARIOS DEL SERVICIO MÓVIL POR SATÉLITE EN EL SENTIDO DE TRANSMISIÓN ESPACIO-TIERRA

(Cuestión UIT-R 206/4)

(1997)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que la banda 6700-7075 MHz está atribuida al servicio fijo por satélite (SFS), en el sentido espacio-Tierra, a título primario, para utilización por enlaces de conexión que funcionan con redes de satélites no geoestacionarios del servicio móvil por satélite (SMS);
- b) que la banda 6700-7075 MHz está atribuida también al SFS en el sentido Tierra-espacio, a título primario, y la banda 6725-7025 MHz sujeta al Plan de Adjudicaciones del Apéndice 30B del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) para redes de satélites geoestacionarios;
- c) que, en virtud del número S22.5A del RR, la densidad de flujo de potencia (dfp) total máxima producida dentro de $\pm 5^\circ$ de la órbita de los satélites geoestacionarios (OSG) por un sistema de satélites no geoestacionarios del SFS no deberá exceder de -168 dB(W/m²) en cualquier banda de 4 kHz de anchura;
- d) que la Resolución 115 de la Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 1995) (CMR-95) invita al UIT-R a elaborar una metodología para determinar la densidad de flujo de potencia total máxima producida en la OSG por una red de satélites no geoestacionarios;
- e) que las redes de satélites no geoestacionarios del SMS tienen parámetros de transmisión y planos orbitales que caracterizan adecuadamente a estos sistemas según se especifica en el § A.3 vii) del Anexo 1 a la Resolución 46 (Rev.CMR-95),

recomienda

1 que para determinar el nivel máximo de densidad de flujo de potencia total (dB(W/m²) en cualquier anchura de banda de 4 kHz), en cualquier posición dentro de $\pm 5^\circ$ de inclinación de la OSG, producidos por los enlaces de conexión de una red de satélites no geoestacionarios que funcionan en la banda 6700-7075 MHz, en el sentido espacio-Tierra, se utilice la metodología que figura en el Anexo 1.

ANEXO 1

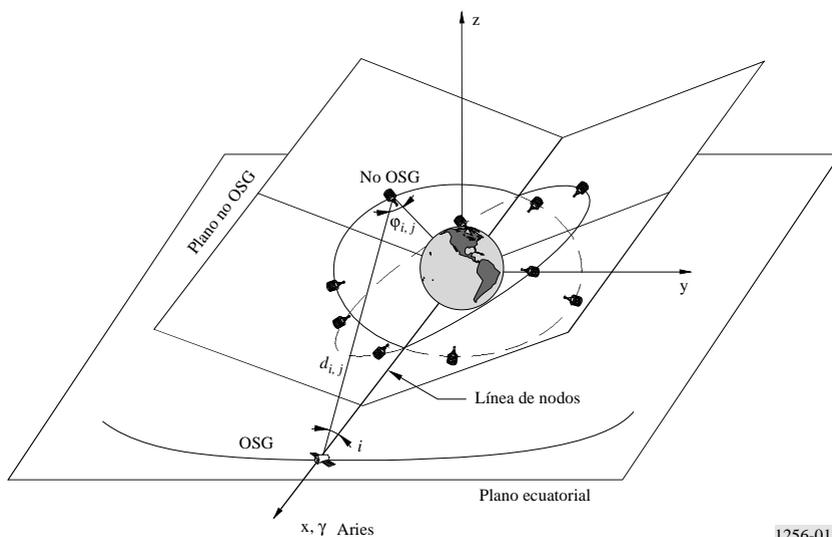
Metodología**1 Descripción de la metodología**

Para calcular la dfp total de una red de órbita de satélites no geoestacionarios (no OSG) en un solo emplazamiento de prueba en la OSG, es preciso establecer modelos de cálculo por computador de toda la constelación no OSG y un emplazamiento de prueba en la OSG.

Al observar básicamente que en una situación ordinaria un satélite OSG recorrerá la órbita en un periodo $T_{OSG} = 24$ h aproximadamente y que el periodo orbital de un satélite no OSG ($T_{no\ OSG}$) no es necesariamente un submúltiplo de T_{OSG} , pueden ser necesarias simulaciones estadísticas que emplean un tiempo considerable para determinar el escenario del caso más desfavorable que conduciría al nivel de dfp máximo en el emplazamiento OSG.

Para determinar la dfp máxima en cualquier posición OSG se puede efectuar una simulación simple que consume mucho menos tiempo. En lugar de un verdadero satélite OSG en órbita, se considera un emplazamiento de prueba fijo en la OSG cuya posición orbital está fija con respecto a un sistema cartesiano de referencia Oxy (véase la Fig. 1) pero no con respecto al sistema de referencia de la Tierra en rotación. Teniendo esto presente, pues los satélites no OSG tienen un periodo orbital $T_{no\ OSG}$, significa que la posición de los satélites no OSG, vistos desde un emplazamiento de prueba OSG fijo (véase la Fig. 1), se repetirá al menos una vez por periodo orbital $T_{no\ OSG}$. Además, en el caso en que los satélites no OSG están uniformemente distribuidos en cada plano orbital, se repetirá la misma disposición geométrica de los satélites no OSG con un periodo igual a $T_{no\ OSG}/N_s$ (donde N_s es el número de satélites no OSG uniformemente distribuidos en un plano). Con estas consideraciones básicas, la dfp total (integrada por la sumatoria de los satélites no OSG visibles) en el emplazamiento de prueba OSG tendrá valores que se repetirán en ese periodo.

FIGURA 1
Geometría de la constelación OSG/no OSG para calcular la dfp: $\Delta\Omega = 0^\circ$



1256-01

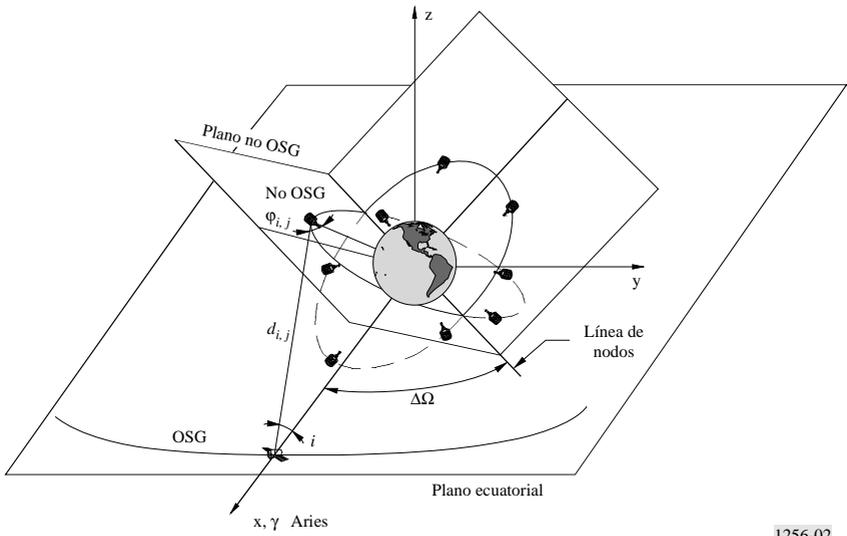
Se puede calcular la dfp total para cada incremento de tiempo, y determinar la dfp total máxima, para el emplazamiento de prueba OSG elegido, durante el periodo de simulación de T_0 a $T_0 + T_{no\ OSG}/N_s$.

El valor hallado para el emplazamiento de prueba OSG en la Fig. 1 no es necesariamente el nivel máximo de dfp. Para encontrar el nivel de dfp total máximo lo más elevado posible, se debe repetir el mismo procedimiento a las otras posiciones de prueba OSG incrementando el ángulo $\Delta\Omega$ (véase la Fig. 2) entre el emplazamiento de prueba OSG y la línea de nodos no OSG. Esta segunda iteración se dará para ángulos de $\Delta\Omega$ entre 0° y $\Delta\Omega_{m\acute{a}x} = 360^\circ/N_p$, donde N_p es el número de planos orbitales de satélites no OSG. En los casos en que N_p es par (como para LEO-F y LEO-D), $\Delta\Omega_{m\acute{a}x} = 180^\circ/N_p$.

Este método también se puede aplicar para cualquier constelación no OSG que no satisface los requisitos orbitales especificados anteriormente (por ejemplo, distribución de satélite no uniforme, órbitas elípticas). En tales casos la simulación de tiempo se efectuará para un periodo de tiempo igual al periodo de repetibilidad mínimo de la configuración de la constelación, que en muchos casos es igual al periodo de constelación $T_{no\ OSG}$.

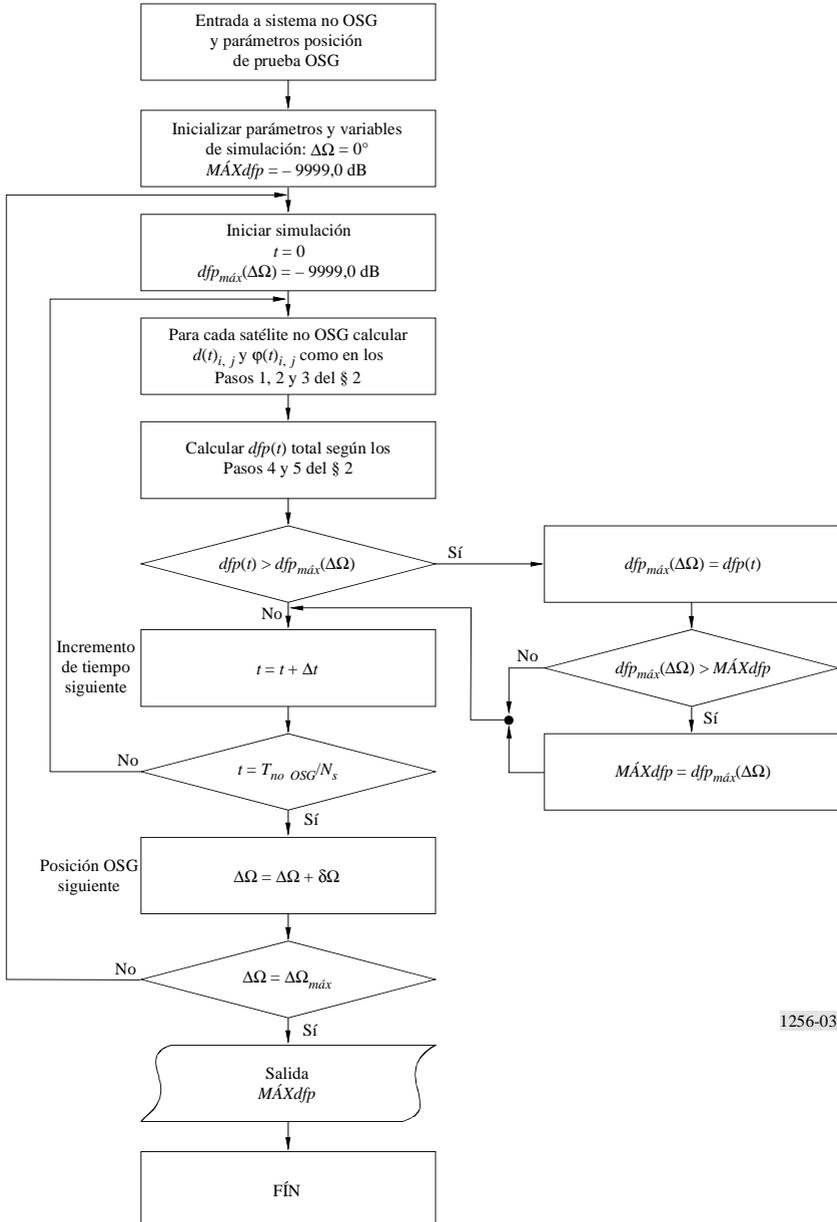
En el § 2 figuran todas las ecuaciones básicas necesarias para llegar al nivel de dfp total desde una red no OSG determinada a un determinado emplazamiento de prueba en la OSG, y la Fig. 3 muestra el diagrama de flujos para la realización del soporte lógico de la metodología aquí descrita.

FIGURA 2
 Geometría de la constelación OSG/no OSG para calcular la dfp: $\Delta\Omega \neq 0^\circ$



1256-02

FIGURA 3
Diagrama de flujos de metodología

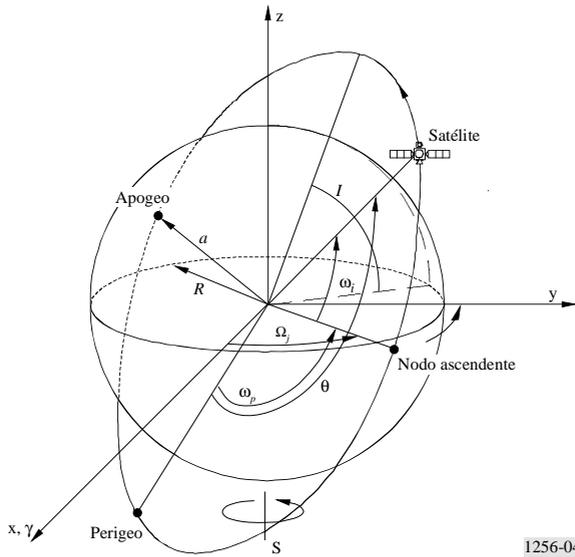


1256-03

2 Pasos de simulación básicos

Paso 1: Posición orbital de los satélites no OSG

FIGURA 4
Órbita no OSG y sistemas de referencia



1256-04

La Fig. 4 indica los diversos parámetros que son necesarios para determinar plenamente y en todo instante la posición de cualquier satélite no OSG en su órbita. Estos parámetros figuran en el § A.3 vii) del Anexo 1 a la Resolución 46 (Rev.CMR-95):

- a : semieje mayor, en el caso de una órbita circular el semieje mayor es constante e igual al radio de la órbita
- I : inclinación de la órbita relativa al plano ecuatorial
- Ω_j : ascensión recta del nodo ascendente para el j -ésimo plano orbital, medido en el sentido contrario a las agujas del reloj en el plano ecuatorial en la dirección del equinoccio vernal hacia el punto en que el satélite atraviesa el plano ecuatorial de Sur a Norte ($0^\circ \leq \Omega_j < 360^\circ$)
- ω_p : argumento del perigeo, para una órbita circular, el perigeo es igual al apogeo y así ω_p se puede poner a 0°
- ω_i : ángulo de fase inicial para el i -ésimo satélite en su plano orbital en el tiempo de referencia $t=0$, medido desde el punto de nodo ascendente ($0^\circ \leq \omega_i < 360^\circ$)
- θ : anomalía verdadera del satélite.

Para una constelación de satélites no OSG que utilizan órbitas circulares, a e I serán constantes y ω_p será igual a cero, la variación de la posición de cada satélite estará definida entonces por Ω_j y θ .

Para una órbita circular, la velocidad angular de un satélite es constante, la posición angular de un satélite es entonces igual a su anomalía verdadera y viene dada por la siguiente expresión:

$$\theta(t)_{i,j} = \frac{360^\circ}{T} t + \omega_{i,j} \quad (1)$$

Para $i = 1$ a N_s y $j = 1$ a N_p , donde N_s es el número de satélites en cada plano orbital, N_p es el número de planos orbitales y T es el periodo orbital en segundos dado por:

$$T = 2 \pi \sqrt{a^3/\mu} \quad (2)$$

donde μ es la constante gravitacional geocéntrica que es igual a $3,986 \text{ E}14 (\text{m}^3\text{s}^{-2})$.

Los diversos valores de Ω_j dependerán de la geometría de la constelación y se darán en el conjunto de elementos que figuran en el § A.3 vii) del Anexo 1 a la Resolución 46 (Rev.CMR-95). El mismo principio se aplica a los valores de $\omega_{i,j}$.

Conociendo la anomalía verdadera $\theta_{i,j}(t)$ de cada satélite y la ascensión recta de su nodo ascendente Ω_j , sus coordenadas geocéntricas se calculan mediante las siguientes expresiones:

$$x(t)_{i,j} = a \left[\cos \Omega_j \cos \theta(t)_{i,j} - \cos I \sin \Omega_j \sin \theta(t)_{i,j} \right] \quad (3)$$

$$y(t)_{i,j} = a \left[\sin \Omega_j \cos \theta(t)_{i,j} + \cos I \cos \Omega_j \sin \theta(t)_{i,j} \right] \quad (4)$$

$$z(t)_{i,j} = a \left[\sin I \sin \theta(t)_{i,j} \right] \quad (5)$$

La posición del emplazamiento de prueba OSG con respecto a la línea de nodos de la constelación no OSG se determina por $\Delta\Omega$ (véase el § 1). En consecuencia, en las ecuaciones (3), (4) y (5), $\Omega_j = \Omega_{j,0} + \Delta\Omega$, donde $\Delta\Omega$ varía de 0 a $\Delta\Omega_{\text{máx}}$ (véase el § 1) y $\Omega_{j,0} = \Omega_j$ para $\Delta\Omega = 0$.

Paso 2: Distancia entre el satélite no OSG y el emplazamiento de prueba en el OSG

x_{OSG} , y_{OSG} y z_{OSG} son las coordenadas geocéntricas del emplazamiento de prueba OSG expresado por:

$$x_{OSG} = a_{OSG} \cdot \cos I_{OSG} \quad (6)$$

$$y_{OSG} = 0 \quad (7)$$

$$z_{OSG} = a_{OSG} \cdot \sin I_{OSG} \quad (8)$$

donde:

a_{OSG} : semieje principal de la órbita geoestacionaria (42 164 km)

I_{OSG} : inclinación de la órbita geoestacionaria ($-5^\circ \leq I_{OSG} \leq 5^\circ$).

Estas ecuaciones permanecen constantes durante la simulación dado que es más simple variar Ω_j en las ecuaciones (3), (4) y (5) incrementando el desplazamiento $\Delta\Omega$.

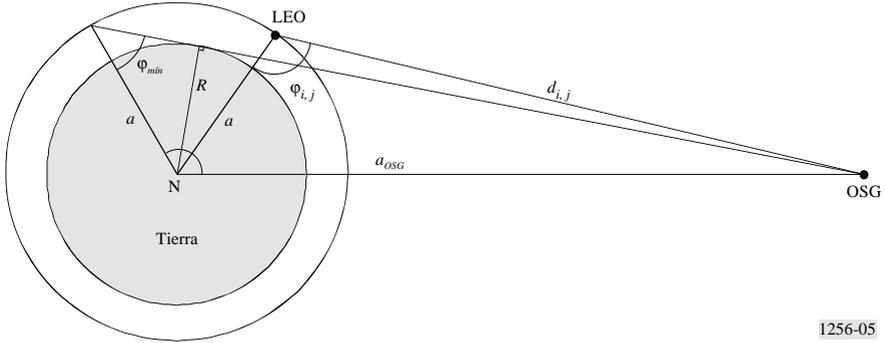
La distancia entre un satélite no geoestacionario y el emplazamiento de prueba OSG se puede calcular mediante el teorema de Pitágoras:

$$d(t)_{i,j} = \sqrt{(x_{OSG} - x(t)_{i,j})^2 + y(t)_{i,j}^2 + (z_{OSG} - z(t)_{i,j})^2} \quad (9)$$

Paso 3: Cálculo del ángulo fuera del eje de la antena no OSG con respecto al emplazamiento de prueba en la OSG

La Fig. 5 muestra la geometría, representada en un diagrama bidimensional, del ángulo fuera del eje de un satélite no OSG con respecto al emplazamiento de prueba en la OSG.

FIGURA 5
Cálculo de $\varphi_{i,j}$



1256-05

El ángulo fuera del eje de la antena no OSG se puede determinar utilizando el teorema de Carnot (también conocido como teorema del «coseno»):

$$\varphi(t)_{i,j} = \arccos \left(\frac{a^2 + d(t)_{i,j}^2 - a_{OSG}^2}{2 a d(t)_{i,j}} \right) \quad (10)$$

Paso 4: Cálculo de la ganancia de antena fuera del eje no OSG con respecto al emplazamiento de prueba en la OSG

Tomando el valor del ángulo fuera del eje calculado mediante la ecuación (10), es posible calcular la ganancia de antena fuera del eje $G(\varphi(t)_{i,j})$ para cada satélite visible. Sin embargo, como se ve en la Fig. 5 esto sólo es necesario si $\varphi(t)_{i,j}$ es mayor que un valor mínimo de $\varphi_{mín}$ dado por:

$$\varphi_{mín} = \arcsen(R/a) \quad (11)$$

Paso 5: Cálculo del nivel de dfp total radiada hacia el emplazamiento de prueba OSG

El nivel de dfp total se puede expresar mediante la siguiente ecuación:

$$dfp(t) = \frac{P_{cresta, 4kHz}}{4\pi} \sum_{i:j=1 \text{ a } N(t)_v} \frac{G(\varphi(t)_{i,j})}{d(t)_{i,j}^2} \quad \text{para } \varphi(t)_{i,j} \geq \varphi_{mín} \quad (12)$$

donde:

$P_{cresta, 4kHz}$: potencia de cresta en la banda de 4 kHz más desfavorable a la entrada de la antena de satélite no OSG, suponiendo constante e igual para todos los satélites no OSG

$N(t)_v$: número de satélites no OSG visibles desde el emplazamiento de prueba OSG en el tiempo t .

3 Número total de pasos e incrementos por paso para la simulación

Para calcular la dfp total máxima en dirección de la OSG desde una red no OSG son necesarios dos pasos de simulación, el paso de incremento de tiempo Δt y el paso de incremento de ascensión recta $\delta\Omega$.

Considerando que no hay interferencia directa en línea producida por los satélites no OSG (utilizan antenas de baja ganancia e isoflujo o bien la interferencia procede de los lóbulos laterales de la antena transmisora), diversas simulaciones (para LEO-D y LEO-F) han mostrado que un incremento angular no mayor que $0,5^\circ$ es suficiente para obtener resultados válidos. Los incrementos serán entonces:

$$\Delta t = \frac{T(s) \times 0,5^\circ}{360^\circ}$$

$$\delta\Omega = 0,5^\circ$$

El tiempo de simulación total para cada emplazamiento de prueba OSG y el número total de emplazamientos de prueba OSG figuran en el § 1.

RECOMENDACIÓN UIT-R RS.1260-1*,**

Posibilidad de compartición entre sensores activos a bordo de vehículos espaciales y otros servicios en la gama 420-470 MHz

(Cuestión UIT-R 218/7)

(1997-2003)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que los radares de apertura sintética (SAR) pueden medir la humedad del suelo y la biomasa forestal, pueden detectar estructuras geológicas enterradas, tales como fallas, fracturas, sinclinales y anticlinales, pueden realizar mapas y medir la profundidad del hielo antártico y pueden determinar las propiedades hidrogeológicas de las regiones áridas y semiáridas;
- b) que los SAR experimentales a bordo de aeronaves han demostrado su capacidad para realizar estas mediciones;
- c) que estos SAR a bordo de vehículos espaciales pueden funcionar en frecuencias por debajo de 500 MHz a fin de penetrar en la densa vegetación de la superficie de la Tierra de forma repetitiva en todo el mundo;
- d) que la Conferencia de las Naciones Unidas sobre el Medio Ambiente y el Desarrollo (CNUMAD) celebrada en Río de Janeiro en 1992 recalcó la necesidad de efectuar observaciones en los bosques;
- e) que la Resolución 727 (Rev.CMR-2000) establece la provisión de hasta 6 MHz de espectro de frecuencias al servicio de exploración de la Tierra por satélite (sensores activos) en la gama de frecuencias 420-470 MHz para satisfacer los requisitos del servicio de exploración de la Tierra por satélite (activo);
- f) que, actualmente, las bandas de frecuencias entre 420 y 470 MHz están atribuidas a los servicios de radiolocalización, fijo, de aficionados, de operaciones espaciales y móvil;
- g) que en el servicio de aficionados, el funcionamiento con señales de baja intensidad (incluidos los trayectos Tierra-Luna-Tierra) se llevan a cabo centrados en torno a 432 MHz y el funcionamiento del servicio de aficionados por satélite (tanto los enlaces ascendentes como los enlaces descendentes) se realiza en la banda 435-438 MHz;

* NOTA – Las Administraciones siguientes: Arabia Saudita, Djibouti, Egipto, Emiratos Árabes Unidos, Jordania, Kuwait, Marruecos, Mauritania, República Árabe Siria, Túnez y Yemen, se oponen a la aprobación de la presente Recomendación. Para más información véase el Resumen de los debates correspondiente de la AR-03.

** La Comisión de Estudio 7 de Radiocomunicaciones efectuó modificaciones de redacción en esta Recomendación.

- h) que se hacen otros usos de partes de estas bandas incluyendo:
- radares de perfil del viento en la gama 440-450 MHz y, en caso de incompatibilidad entre radares de perfil del viento y otras aplicaciones, en las bandas 420-435 MHz y 438-440 MHz (Resolución 217 (CMR-97));
 - receptores de la orden de autodestrucción de vehículos de lanzamiento por razones de seguridad en la banda 449,75-450,25 MHz (número 5.286 del Reglamento de Radio-comunicaciones (RR)) así como en torno a 421,0, 425,0, 427,0, 440,0 y 445,0 MHz en Estados Unidos de América y Brasil y, en los Departamentos franceses de Ultramar en la Región 2 y la India, en la banda 433,75-434,25 MHz (número 5.281 del RR);
- j) que algunos SAR a bordo de vehículos espaciales podrían producir dfp en la superficie terrestre superiores a los niveles de dfp que pueden ser necesarios para proteger el servicio fijo y el servicio móvil terrestre con atribuciones en esta gama de frecuencias;
- k) que es probable que la compartición de la misma frecuencia con perfiladores del viento no sea viable debido a la interferencia con el sensor activo a bordo de un vehículo espacial;
- l) que los SAR y el servicio de aficionados (con atribuciones a título primario en la Región 1 y a título secundario en las Regiones 2 y 3 salvo lo dispuesto en el número 5.278 del RR) pueden coexistir en la banda 430-440 MHz adoptando las medidas técnicas y de explotación apropiadas definidas en el Anexo 1 a esta Recomendación;
- m) que, además, las disposiciones de los números 5.274, 5.275, 5.276, 5.277, 5.278, 5.281 y 5.283 del RR indican países que han atribuido partes de la banda entre 430 y 440 MHz a los servicios fijo, móvil, de operaciones espaciales y/o de aficionados con categoría primaria;
- n) que diversos estudios de compartición han indicado que la compartición de la misma frecuencia entre los servicios de radioaficionados y algunos SAR propuestos del servicio de exploración de la Tierra por satélite (SETS) es posible para ciertos modos de transmisión del servicio de aficionados tales como MF y acceso múltiple por división en el tiempo, pero sería difícil en los modos de funcionamiento en onda continua y banda lateral única;
- o) que la Recomendación UIT-R M.1462 contiene las características técnicas y de funcionamiento así como los criterios de protección para los radares (a bordo de aeronaves, a bordo de barcos y de seguimiento de objetos espaciales) que funcionan en el servicio de radiolocalización en la banda 420-450 MHz;
- p) que es posible que aparezca interferencia inaceptable causada por algunos SAR a bordo de vehículos espaciales a los radares terrenales de seguimiento de objetos espaciales que funcionan en la banda a 420-450 MHz si el SAR a bordo del vehículo espacial se encuentra dentro del campo de visibilidad de los radares terrenales (es decir, por encima del horizonte visible del radar);
- q) que algunos SAR a bordo de vehículos espaciales tendrán un seguimiento por parte de los radares terrenales de seguimiento de objetos espaciales y que el nivel de potencia recibida no deseada resultante en el SAR a bordo del vehículo espacial puede aproximarse a su máxima capacidad de potencia;

r) que es posible que aparezca interferencia inaceptable causada por algunos SAR a bordo de vehículos espaciales a los radares a bordo de aeronaves y a bordo de barcos que funcionan en la banda 420-450 MHz, cuya probabilidad e intensidad dependen en gran medida de las características de los SAR;

s) que toda interferencia perjudicial, incluso durante periodos muy breves, provocada por los SAR a los receptores de la orden de autodestrucción de vehículos de lanzamiento por razones de seguridad puede obstaculizar las funciones de seguridad de la vida humana y protección de las pertenencias;

t) que dada la complejidad de los instrumentos del SETS (activo) en estas frecuencias bajas, se espera que estén en órbita al mismo tiempo muy pocas plataformas de ese tipo,

recomienda

1 que los sensores activos a bordo de vehículos espaciales que funcionan en las bandas utilizadas por los servicios de aficionados, de aficionados por satélite, fijo, de radiolocalización, de operaciones espaciales, móvil y SMS en la gama 420-470 MHz, respeten las limitaciones técnicas y de explotación indicadas en el Anexo 1 a la presente Recomendación;

2 que los sensores activos a bordo de vehículos espaciales que funcionan en la gama 420-450 MHz no entren en funcionamiento cuando están a la vista de los radares terrenales de seguimiento de objetos espaciales indicados en el Cuadro 2, a menos que se realice un análisis detallado, caso por caso, para incluir la consideración de los efectos del procesamiento realizado por el receptor de los radares sobre las señales no deseadas del SAR y se realicen pruebas prácticas para confirmar la compatibilidad con el acuerdo mutuo de las administraciones afectadas;

3 que se diseñe un SAR a bordo de un vehículo espacial para funcionar en la banda 420-450 MHz que tolere los niveles de potencia de señal no deseada que se producirán por el seguimiento realizado por los radares terrenales de seguimiento de objetos espaciales;

4 que se establezca la suficiente separación de frecuencias y geográfica entre los SAR a bordo de vehículos espaciales y los radares de perfil del viento que funcionan en la gama 420-432 MHz y 438-450 MHz;

5 que las bandas de frecuencias para los sensores activos a bordo de vehículos espaciales se elijan de manera que no se superpongan a las bandas de frecuencias para los receptores de la orden de autodestrucción de vehículos de lanzamiento por razones de seguridad enumeradas en el *considerando h*);

6 que, si lo estipulado en el *recomienda 5* resulta de difícil implementación, no se haga funcionar sensores activos a bordo de vehículos que operen en las gamas de frecuencias atribuidas a los receptores de la orden de destrucción de vehículos de lanzamiento por razones de seguridad dentro de la distancia específica con respecto al lugar en que se usan los mandos del vehículo de lanzamiento, para que los sensores no causen interferencia a los receptores.

Anexo 1

Limitaciones técnicas y de explotación para el SETS (activo) que funciona en la gama 420-470 MHz

Para proteger a las estaciones que funcionan en los servicios existentes, las transmisiones de los SAR procedentes de estaciones del SETS (activo) que funcionan en la gama de frecuencias 420-470 MHz están sujetas a las limitaciones técnicas y de explotación especificadas en este Anexo.

Las siguientes limitaciones se basan en estudios realizados por el UIT-R. El Anexo 2 proporciona información sobre la posibilidad de compartición de la gama 420-470 MHz entre sensores activos a bordo de vehículos espaciales y otros servicios.

1 Limitaciones técnicas

CUADRO 1

Limitaciones técnicas para instrumentos del SETS (activo) en la gama 420-470 MHz

Parámetro	Valor
dfp de cresta en la superficie de la Tierra producida por el lóbulo principal de la antena	-140 dB(W/(m ² · Hz))
Máximo valor medio de la dfp en la superficie de la Tierra producida por el lóbulo principal de la antena	-150 dB(W/(m ² · Hz))
Máximo valor medio de la dfp en la superficie de la Tierra producida por el primer lóbulo lateral de la antena	-170 dB(W/(m ² · Hz))

2 Limitaciones de explotación

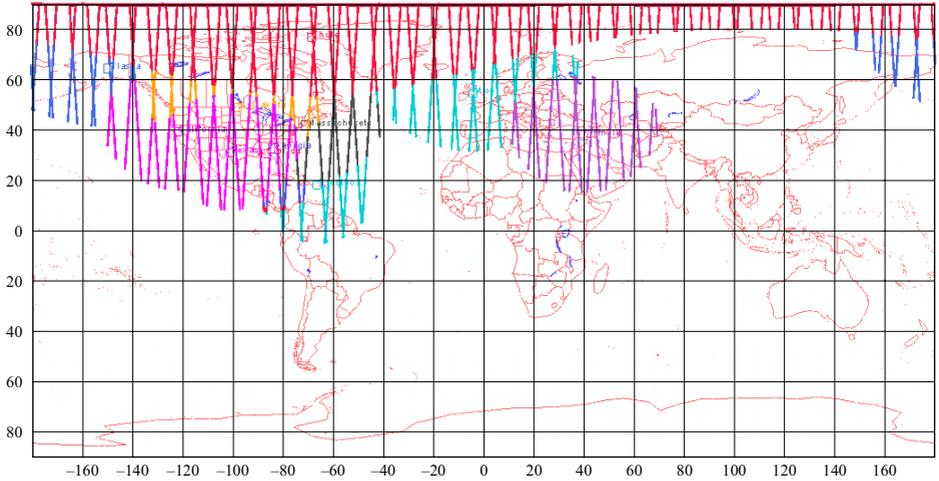
El SETS (activo) que funciona en la banda 420-450 MHz no deberá transmitir dentro del campo de visión de los radares terrenales de seguimiento de objetos espaciales indicados en el Cuadro 2 a menos que para confirmar la compatibilidad se haya llevado a cabo un análisis detallado a fin de considerar los efectos del procesamiento realizado por el receptor del radar sobre las señales no deseadas del SAR y posiblemente se efectúen pruebas de funcionamiento práctico para confirmar la compatibilidad.

Como consecuencia de las anteriores limitaciones, los instrumentos del SETS (activo) deberán diseñarse de tal forma que permitan una desconexión programable de todas las emisiones de RF sobre las zonas geográficas o países donde la reglamentación de la UIT o las reglamentaciones nacionales no permitan su funcionamiento.

Los instrumentos del SETS (activo) deberán funcionar únicamente para la realización de campañas de medidas, dirigidos a zonas geográficas específicas y limitando el tiempo de actividad del instrumento al mínimo necesario para lograr los objetivos de las citadas campañas. Por consiguiente, las mediciones realizadas por el instrumento no exigen el funcionamiento continuo del mismo y pueden transcurrir periodos de varios meses entre mediciones sucesivas en la misma zona.

El ciclo de funcionamiento en modo de campaña será del 15% como máximo (normalmente el 10%). Cuando no se estén realizando campañas de medidas el instrumento deberá permanecer desconectado.

FIGURA 1
Ejemplo de zona de exclusión en torno a los radares de seguimiento de objetos espaciales
para un SAR situado en una órbita de 550 km de altitud



1260-01

CUADRO 2

**Radares de seguimiento de objetos espaciales
que funcionan en la banda 430-440 MHz**

Ubicación del radar	Latitud	Longitud
Massachusetts (Estados Unidos de América)	41,8° N	70,5° W
Texas (Estados Unidos de América)	31,0° N	100,6° W
California (Estados Unidos de América)	39,1° N	121,5° W
Georgia (Estados Unidos de América)	32,6° N	83,6° W
Florida (Estados Unidos de América)	30,6° N	86,2° W
Dakota del Norte (Estados Unidos de América)	48,7° N	97,9° W
Alaska (Estados Unidos de América)	64,3° N	149,2° W
Thule (Groenlandia)	76,6° N	68,3° W
Fylingdales Moor (Reino Unido)	54,5° N	0,4° W
Pirinclik (Turquía)	37,9° N	40,0° E

3 Criterios de protección para los servicios existentes en la gama de frecuencias 420-470 MHz

No todos los criterios de protección mencionados en este punto aparecen en las Recomendaciones UIT-R. Por lo tanto, algunos de estos criterios de protección se han obtenido a partir de la información extraída de los estudios realizados por el UIT-R. El Cuadro 3 refleja la información disponible en el instante de elaborar la presente Recomendación.

Cabe señalar que cualquier futura Recomendación que describa los criterios de protección para cualquier servicio tiene preferencia sobre los valores indicados en el cuadro obtenido de los estudios del UIT-R.

CUADRO 3

Criterios de protección para los servicios en la gama 420-470 MHz

Gama de frecuencias (MHz)	Servicios del UIT-R	Los porcentajes de tiempo y los criterios de las columnas 4 y 5 sólo se aplican en las siguientes zonas geográficas	Máximo porcentaje de tiempo durante el que puede rebasarse el criterio ⁽¹⁾	Criterios de interferencia en las estaciones receptoras	Fuentes
430-440	Aficionados	Dentro de la visibilidad directa de las estaciones de aficionados terrenas situadas en las regiones definidas en el <i>considerando</i> l)	1%	$dfp = -204 \text{ dB(W/(m}^2 \cdot \text{Hz))}^{(2)}$	Estudios del UIT-R
435-438	Aficionados por satélite	Dentro de la visibilidad directa de las estaciones terrenas del servicio de aficionados por satélites situadas en las regiones definidas en el <i>considerando</i> l)	1%	$dfp = -197 \text{ dB(W/(m}^2 \cdot \text{Hz))}$	Estudios del UIT-R
435-438	Aficionados por satélite	Dentro de la visibilidad directa de los receptores de las estaciones espaciales del servicio de aficionados	1%	$dfp = -187 \text{ dB(W/(m}^2 \cdot \text{Hz))}$	Estudios del UIT-R
420-470 ⁽³⁾	Fijo	Dentro de la visibilidad directa de las estaciones del servicio fijo incluidas las estaciones situadas en las regiones definidas en el <i>considerando</i> m)	No aplicable	$(I/N)_{MEDIA} = -20 \text{ dB}$ (equivalente a una degradación fraccionaria de la calidad de funcionamiento de 1%)	Recs. UIT-R F.758 y UIT-R F.1108
420-432 y 438-450	Radiolocalización	Dentro de la visibilidad directa de los radares de perfil del viento	⁽⁴⁾	$(I/N)_{CRESTA} = -6 \text{ dB}$	Rec. UIT-R M.1462
420-450	Operaciones espaciales	Dentro de la visibilidad directa de los receptores de la orden de autodestrucción de vehículos de lanzamiento por razones de seguridad en las regiones definidas en el <i>considerando</i> m)	Separación en frecuencias o geográfica necesaria		Estudios del UIT-R

CUADRO 3 (Fin)

Gama de frecuencias (MHz)	Servicios del UIT-R	Los porcentajes de tiempo y los criterios de las columnas 4 y 5 sólo se aplican en las siguientes zonas geográficas	Máximo porcentaje de tiempo durante el que puede rebasarse el criterio ⁽¹⁾	Criterios de interferencia en las estaciones receptoras	Fuentes
420-450	Radiolocalización	Dentro de la visibilidad directa de los radares terrenales de seguimiento de objetos espaciales ⁽⁵⁾	⁽⁴⁾	$(I/N)_{CRESTA} = -6 \text{ dB}$	Rec. UIT-R M.1462
420-450	Radiolocalización	Dentro de la visibilidad directa de los radares a bordo de barcos	⁽⁴⁾	$(I/N)_{CRESTA} = -6 \text{ dB}$	Rec. UIT-R M.1462
420-450	Radiolocalización	Dentro de la visibilidad directa de los radares a bordo de aeronaves	⁽⁴⁾	$(I/N)_{CRESTA} = -6 \text{ dB}$	Rec. UIT-R M.1462
420-470 ⁽³⁾	Móvil	Dentro de la visibilidad directa de las estaciones del servicio móvil incluidas las estaciones situadas en las Regiones definidas en el <i>considerando m)</i>	0,1%	$d_{fp} = -204 \text{ dB}(W/m^2 \cdot \text{Hz})^{(2)}$	Estudios del UIT-R

⁽¹⁾ Considerando todos los SAR activos en esta gama de frecuencias.

⁽²⁾ La máxima d_{fp} combinada especificada para la banda 430-440 MHz se ha basado en el máximo nivel de interferencia aceptable recibida por el lóbulo lateral medio de una antena receptora del servicio de aficionados.

⁽³⁾ En la gama de frecuencias 430-440 MHz, los servicios fijo y móvil sólo tienen atribuciones en algunos países mediante nota.

⁽⁴⁾ El criterio indicado en la Recomendación UIT-R M.1462 se basa en la protección de los sistemas de radiolocalización contra la interferencia similar al ruido. Puede ser posible la compartición entre sistemas de radiolocalización y sensores activos a bordo de vehículos espaciales con niveles de interferencia superior a los que aparecen en la citada Recomendación UIT-R M.1462 si se utilizan técnicas de procesamiento de la señal para filtrar las emisiones impulsivas no deseadas. En la Recomendación UIT-R M.1372 aparece una descripción de algunas de estas técnicas de supresión de la interferencia.

⁽⁵⁾ El SETS (activo) que funciona en la banda 420-450 MHz no deberá transmitir a la vista de los radares terrenales de seguimiento de objetos espaciales indicados en el Cuadro 2, a menos que para confirmar la compatibilidad con el acuerdo mutuo de las administraciones afectadas se haya realizado un análisis detallado, caso por caso, a fin de considerar los efectos del procesamiento del receptor del radar sobre las señales de los SAR no deseadas y posiblemente pruebas de funcionamiento práctico.

Anexo 2

Metodología para evaluar la interferencia y las técnicas de reducción de la interferencia

1 Introducción

Se presenta una metodología que permite realizar una estimación sobre si la señal recibida por otros servicios en la banda 420-470 MHz procedente de un sensor activo a bordo de un vehículo espacial puede causar o no dificultades si el sensor funciona en bandas de frecuencias comunes. La mayoría del contenido de este Anexo es extraído del Anexo I de la Recomendación UIT-R RS.1280 – Selección de las características de emisión de los sensores activos a bordo de vehículos espaciales para reducir la posible interferencia causada a radares terrenales que funcionan en las bandas de frecuencias 1-10 GHz. Los cálculos destacan un cierto número de parámetros del sensor que pueden elegirse de forma que se mejore la situación de compartición.

2 Cálculo de la interferencia causada a otros servicios

El valor medio de la dfp de la señal interferente, I_{dfp} (dB(W/(m² · Hz))) y el valor medio del nivel de potencia de la señal interferente, I (dBW), recibida por los otros servicios procedente de los sensores activos a bordo de vehículos espaciales se calculan mediante las siguientes fórmulas:

$$I_{dfp} = 10 \log P_t + 10 \log (\tau PRF) + G_t - (130,99 + 20 \log R + 10 \log B) + OTR - PG \quad (1a)$$

e

$$I = 10 \log P_t + 10 \log (\tau PRF) + G_t + G_r - (32,44 + 20 \log (fR)) + OTR - PG \quad (1b)$$

donde:

- P_t : potencia de cresta del transmisor del sensor a bordo del vehículo espacial (W)
- τ : anchura del impulso del sensor a bordo del vehículo espacial (s)
- PRF : frecuencia de repetición de impulsos del sensor a bordo del vehículo espacial (Hz)
- G_t : ganancia de antena del sensor a bordo del vehículo espacial hacia el otro servicio (dBi)
- R : distancia oblicua entre el sensor y el radar (km)
- B : anchura de banda del sensor (MHz)
- OTR : rechazo en sintonía del receptor (dB)
- PG : ganancia de procesamiento (dB), rechazo de señales no deseadas debido al procesamiento de la señal del receptor (si no se conoce, se supone que su valor es cero)
- f : frecuencia (MHz).

La ecuación (1a) proporciona el valor medio del nivel de dfp de la señal interferente y la ecuación (1b) proporciona el valor medio del nivel de potencia de la señal interferente. Éste se utiliza cuando puede determinarse que su empleo es adecuado. Por ejemplo, un radar que produce una transformada rápida de Fourier (TRF) en la señal recibida provocará la «borrosidad» de la señal pulsante disímil a través de un cierto número de impulsos, dando como resultado un nivel medio de la señal interferente. El término rechazo en sintonía se calcula del modo siguiente:

$$OTR = 10 \log (B_r/B_t) \quad \text{para } B_r \leq B_t \quad (2a)$$

$$= 0 \quad \text{para } B_r > B_t \quad (2b)$$

donde:

- B_r : anchura de banda del receptor
- B_t : anchura de banda de la señal interferente transmitida.

Si el valor de cresta de la señal interferente es importante, se debe omitir el segundo término de la ecuación (1), y el rechazo en sintonía se calcula como sigue:

Impulso de la señal de entrada sin modulación de frecuencia:

$$OTR = 20 \log (B_r \tau) \quad \text{para } B_r \tau < 1 \quad (3a)$$

$$= 0 \quad \text{para } B_r \tau > 1 \quad (3b)$$

Impulso de la señal de entrada con modulación de frecuencia:

$$OTR = 10 \log \left(\frac{B_r^2 \tau}{B_c} \right) \quad \text{para } \frac{B_r^2 \tau}{B_c} < 1 \quad (4a)$$

$$= 0 \quad \text{para } \frac{B_r^2 \tau}{B_c} > 1 \quad (4b)$$

donde:

B_r : anchura de banda de la FI del receptor de otro servicio

B_c : anchura de banda de la señal de chirrido del sensor a bordo del vehículo espacial

τ : anchura del impulso del sensor.

3 Criterios de interferencia aplicables a otros servicios

Los criterios específicos para sistemas concretos en otros servicios aparecen en el Cuadro 1 en términos de máximos valores de los límites de dfp combinada en las estaciones receptoras (dB(W/(m² · Hz))) y también el máximo porcentaje de tiempo en que pueden rebasarse los límites de dfp. Hay varios casos en los que se utiliza un criterio distinto, que se indican a continuación.

3.1 Radares de vigilancia

Se supone que la relación S/N recibida de los radares de vigilancia no puede estar degradada en más de 0,5 dB en un tiempo mayor al tiempo de exploración, tomado en 10 s. Esto equivale a una relación de potencia I/N de -9 dB en la etapa de FI del receptor. En el caso de los radares de vigilancia, el nivel de potencia medio de la señal interferente se considera importante.

3.2 Radares de seguimiento en el servicio de radiolocalización

Los radares de seguimiento suelen utilizar «ventanas de distancia» para excluir todos los retornos distintos a los de determinadas distancias de interés. Una consideración importante al determinar la susceptibilidad de un radar de seguimiento a un tren de impulsos interferentes es la fracción de impulsos interferentes que coinciden con las ventanas de distancia. La coincidencia de los impulsos interferentes con las ventanas de distancia dependerá de que las frecuencias de repetición de impulsos deseadas y no deseadas estén relacionadas (Caso I) o no (Caso II) con múltiplos enteros. La fracción de impulsos coincidentes, f_c , se calcula como sigue:

$$f_c = \frac{GCF(PR F_i, PR F_g)}{PR F_g} \quad \text{para el Caso I} \quad (5a)$$

$$f_c = PR F_i(\tau_g + \tau_i) \quad \text{para el Caso II} \quad (5b)$$

donde:

$PR F_i$: frecuencia de repetición del impulso interferente

$PR F_g$: frecuencia de repetición de la ventana

$GCF(PR F_i, PR F_g)$: máximo factor común de $PR F_i$ y $PR F_g$

τ_i : anchura del impulso interferente

τ_g : anchura de la ventana.

Obsérvese que cuando $\tau_i > \tau_g$ y las PRF deseadas y no deseadas no están relacionadas con múltiplos enteros (Caso II), f_c es aproximadamente el ciclo de trabajo de los impulsos interferentes. Se considera que esta situación corresponde al caso típico, y se utiliza en la siguiente determinación del umbral de degradación para un radar de seguimiento.

Para obtener datos de posición sumamente precisos sobre objetos de interés, los radares de seguimiento utilizan antenas de ganancia alta con haces principales estrechos y bien definidos. Un servomecanismo intenta mantener el eje de puntería del haz principal de antena en el blanco; el servomecanismo es activado por una señal de error generada por el error de ángulo entre el blanco y el eje de puntería de la antena. Las señales no deseadas que entran en el radar pueden aumentar este error sistemático.

Un umbral de degradación para un radar de seguimiento, expresado como una fracción permitida de impulsos interferentes coincidentes, f_c , en función de la relación S/I en la señal de salida FI, se expresa como:

$$f_c = \frac{a^2 - 1}{\frac{90B_r\tau}{(S/I - 1)} - 1} \quad \text{para } S/I > 1 \quad (6a)$$

$$f_c = \frac{a^2 - 1}{\frac{90B_r\tau}{(S/I - 1)} - 1} \quad \text{para } S/I < 1 \quad (6b)$$

donde:

a : factor asociado con el error de seguimiento total, incluida la degradación debida a la interferencia (por ejemplo, $a = 1,1$ permite un incremento del 0,1% o del 10% debido a la interferencia)

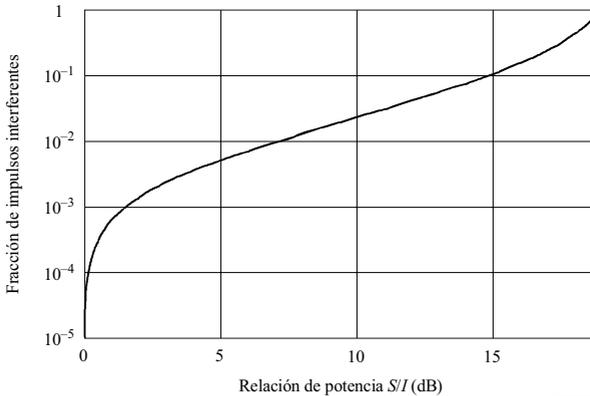
B_r : anchura de banda a 3 dB del filtro de FI del radar

τ : longitud de los impulsos del blanco (obsérvese que $B_r\tau \cong 1$ para un radar de seguimiento)

S/I : relación de potencia señal/interferencia en la señal de salida de FI del radar (no en dB).

La Fig. 2 es una representación de la fracción de impulsos coincidentes en función de la relación S/I de la señal de salida de FI del radar, que permite un aumento del 10% en el error de seguimiento del radar debido a la interferencia. La fracción de impulsos coincidentes es aproximadamente el ciclo de trabajo del sensor (6%), de modo que una relación S/I de 13 dB corresponde a un error de seguimiento del 10%. Se supone que la relación S/I debe ser ≥ 13 dB para periodos de tiempo mayores de 3 s. (Dado que se han elaborado criterios de interferencia basados en un impulso interferente que coincide con la ventana de distancia del radar, debe utilizarse la potencia de cresta de la señal interferente.)

FIGURA 2
 Relación S/I del radar en función de la fracción de impulsos interferentes coincidentes (aumento del 10% en el error de seguimiento)



1260-02

4 Análisis de un ejemplo de señal no deseada desde un sensor a bordo de un vehículo espacial a otros servicios

4.1 Características técnicas

4.1.1 Sensor a bordo del vehículo espacial

En el Cuadro 4 aparecen las características técnicas del sensor a bordo de un vehículo espacial representativo utilizado en el siguiente análisis.

CUADRO 4

Características del SAR de tipo 1 (SAR1) a bordo del vehículo espacial

Parámetro	Valor
Altura de la órbita (km)	750
Inclinación de la órbita (grados)	98,4
Potencia de cresta de RF radiada (W)	400
Potencia media de RF radiada (W)	4,4
Anchura del impulso (µs)	50
PRF (Hz)	2 200
Modulación del impulso	MF lineal
Anchura de banda del impulso (MHz)	4,8
Ganancia de cresta de la antena (dB)	27,9
Orientación de la antena (grados)	37 desde el nadir
Primer lóbulo lateral de la antena (dB)	-17,6 con respecto al valor de cresta
Quinto lóbulo lateral de la antena (dB)	-34 con respecto al valor de cresta

4.1.2 Radares a bordo de aeronaves

En la Recomendación UIT-R M.1462 aparecen las características y los criterios de protección para los radares que funcionan en la banda de frecuencias 420-450 MHz. En análisis anteriores se ha llegado a la conclusión de que los sensores activos a bordo de vehículos espaciales no son técnicamente compatibles con los radares de seguimiento de objetos espaciales situados en tierra con un alto grado de sensibilidad.

En el análisis realizado mediante simulación informática se consideró la compatibilidad de los SAR a bordo de vehículos espaciales con los radares a bordo de aeronaves en esta banda de frecuencias. Los resultados a los que se llegó para los radares a bordo de barcos son similares a los obtenidos con los radares a bordo de aeronaves. En la Recomendación se señala una anchura de banda del receptor a bordo de la aeronave de 1 MHz y la antena del radar es una red de elementos radiantes coplanares de 22 dBi de ganancia. En el análisis se supuso que la antena realizaba una exploración en acimut con un ángulo de elevación de 0°. El criterio de protección para los radares es una relación I/N de -6 dB.

4.2 Método de análisis y resultados

4.2.1 Simulaciones informáticas

4.2.1.1 Ganancia de procesamiento

En el análisis de la posible interferencia causada por los SAR a bordo de vehículos espaciales a los receptores del servicio de radiolocalización no se supuso ninguna ganancia de procesamiento (es decir, la capacidad de rechazar la interferencia debida al procesamiento de la señal en el receptor). Para los sistemas de radiolocalización puede ser conveniente examinar la posible respuesta del receptor a las señales interferentes impulsivas tales como las procedentes de los SAR.

Generalmente no se publican los detalles de la resistencia de un radar a la interferencia de señales impulsivas. Sin embargo, muchos receptores de radar modernos, especialmente los que deben realizar una función de vigilancia en presencia de un eco significativo, efectuarán un procesamiento Doppler digital para detectar los blancos diferenciándolos de los ecos parásitos de fondo. El efecto de la TRF sobre la interferencia impulsiva entrante consistirá en esparcir la potencia de cresta de los impulsos a través de los intervalos de distancia Doppler próximos, lo que dará como resultado una promediación en potencia del efecto interferente.

4.2.1.2 Criterio de interferencia del radar

En la Recomendación UIT-R M.1462 se considera que el criterio de protección para los radares a bordo de aeronaves es una relación $I/N = -6$ dB. No se indica ningún porcentaje de tiempo o duración del periodo durante el cual sea admisible que la interferencia rebese este valor. No es conveniente aplicar a los radares el concepto de un porcentaje de tiempo durante el cual se permite que la interferencia pueda superar este valor, y especialmente a los radares de vigilancia tales como los radares a bordo de aeronaves considerados en este análisis. El concepto de pérdida de datos o «interrupción» permitida puede aplicarse a enlaces de comunicaciones o sistemas de sensores pero la detección de blancos, que es una función básica y crítica de los sistemas de radar, ocurre en un instante de tiempo y, por consiguiente, no son pertinentes las interrupciones de larga duración.

Un método utilizado en un cierto número de análisis similares efectuados por el UIT-R consiste en examinar los resultados de la simulación bajo la hipótesis de que un radar de vigilancia no puede degradarse durante un periodo de tiempo que rebese un solo periodo de exploración de la antena. Ello significa que un blanco puede quedar sin detectar durante el primer periodo de exploración en el que la detección podría haberse realizado con éxito. Los radares a bordo de aeronaves en este análisis tienen unos periodos de rotación de la antena del orden de 10 s. Por consiguiente, la interferencia no debe rebasar el valor de $I/N = -6$ dB durante más de 10 s. (Bajo esta hipótesis, un

blanco desplazándose a una velocidad de 800 km/h se aproxima a otro aproximadamente 2 km después de que la detección haya tenido lugar en ausencia de interferencia. Esto puede ser o no aceptable dependiendo de la situación.) Tras examinar los resultados de las simulaciones (utilizando la potencia interferente de cresta y media en los radares), resulta evidente la dificultad que puede presentar la compartición de frecuencias entre los SAR a bordo de vehículos espaciales y los radares.

4.2.1.3 Resultados de la simulación informática

Las simulaciones se realizaron utilizando SAR1 (véase el Cuadro 5). En el Cuadro 6 aparecen los resultados de simulaciones informáticas del entorno de interferencia esperado causado por un SAR1 a bordo de un vehículo espacial a los sistemas del servicio de radiolocalización. Todas las simulaciones se realizaron con incrementos de tiempos de 2 s y durante un periodo de 60 días. Obsérvese que dos resultados con respecto al porcentaje de tiempo en que aparece la interferencia también figuran en el Cuadro 6.

El primero es el porcentaje de tiempo durante el cual se rebasa el criterio de interferencia cuando uno o más de los SAR son visibles (es decir, se encuentran por encima del horizonte) a las estaciones terrenas; el segundo es el porcentaje de tiempo durante el cual se rebasa el criterio de interferencia en todo el periodo de simulación (es decir, incluidos los instantes cuando no hay visible ningún SAR en algunas partes de la Tierra).

CUADRO 5

Valor de cresta/media de la dfp interferente producida por los lóbulos principales y los lóbulos laterales del SAR1 en la banda P sobre la superficie de la Tierra

Parámetros	Valor	dB
Potencia transmitida (W)	400,00	26,02
Ganancia de cresta del lóbulo principal de la antena (dBi)	27,90	27,90
Nivel de los lóbulos laterales de la antena (dBi)	-6,10	-6,10
$1/(4\pi)$	$7,96 \times 10^{-2}$	-10,99
$1/(\text{distancia})^2$ (km)	972,80	-119,76
$1/\text{anchura de banda}$ (MHz)	1/4,80	-66,81
Anchura del impulso (μs)	50,00	
PRF (Hz)	2 200,00	
Densidad de potencia de cresta en el lóbulo principal (dBW)		-75,86
Densidad de potencia de cresta en el lóbulo lateral (dBW)		-109,86
dfp de cresta en el lóbulo principal (dB(W/(m ² · Hz)))		-143,6
dfp media en el lóbulo principal (dB(W/(m ² · Hz)))		-153,2
dfp de cresta en los lóbulos laterales (dB(W/(m ² · Hz)))		-177,6
dfp media en los lóbulos laterales (dB(W/(m ² · Hz)))		-187,2

CUADRO 6

Resultados de la simulación por ordenador

Receptor	Criterio	SARI
Radar a bordo de aeronave	I/N , de caso más desfavorable (dB)	36,2
	I/N , media (dB)	-4,4
	Porcentaje de tiempo en que $I/N > -6$ dB (SAR visible) (%)	12,0
	Porcentaje de tiempo en que $I/N > -6$ dB (En todo instante) (%)	0,6
	Máximo periodo durante el cual $I/N > -6$ dB (min)	4,8
	Tiempo medio en que $I/N > -6$ dB (s)	7,3
	Número de veces en que $I/N > -6$ dB (sucesos)	3 823

5 Procedimiento para usar la metodología

La d_{fp} media de un sensor activo a bordo de un vehículo espacial debe examinarse durante las etapas de diseño. Pueden examinarse las ecuaciones (1) a (4) para determinar los parámetros que pueden ajustarse potencialmente durante el diseño del sensor a bordo del vehículo espacial a fin de mejorar la compartición con los otros servicios. La potencia del transmisor, la ganancia de antena (en particular, los niveles del lóbulo lateral), la anchura del impulso y la frecuencia de repetición, así como la anchura de banda de la señal de chirrido, son parámetros cuyo ajuste es posible.

Cuando se analiza la compatibilidad entre un sensor a bordo de un vehículo espacial y un sistema de un servicio determinado, debe considerarse, si existe, la ganancia de procesamiento del sistema receptor ya que el análisis supone que no había ninguna. Esta hipótesis es válida para el caso general ya que no todas las estaciones receptoras tienen ganancia de procesamiento.

Considérense, por ejemplo, dos radares que funcionan en la banda 420-450 MHz:

- un radar de seguimiento con una anchura de banda de FI de 0,1 MHz (radar 1);
- un radar de avión para interceptación con una anchura de banda de FI de 1 MHz (radar 2).

Si el sensor a bordo del vehículo espacial del Cuadro 4 puede funcionar con una anchura de impulso y una anchura de banda de la señal de chirrido distintas, como en el Cuadro 7, puede lograrse una reducción significativa del nivel de la potencia de la señal no deseada.

CUADRO 7

**Ejemplo de reducción de la potencia del sensor de la señal no deseada recibida
a través de cambios en la anchura del impulso del sensor y la
anchura de banda de la señal de chirrido**

	Nuevos valores de los parámetros para el SAR1		ΔOTR (dB)	ΔP_{media} (dB)	ΔI (dB)
	τ (μs)	B_c (MHz)			
Radar 1	25	6	-4,0	No disponible ⁽¹⁾	-4,0
Radar 2	25	6	-0,0	-3,0	-3,0

⁽¹⁾ Se ha estimado conveniente utilizar la potencia media de la señal interferente para el radar a bordo de aeronave y la potencia de cresta de la señal interferente para el radar de seguimiento.

6 Conclusión

Se ha demostrado que debe ser posible reducir la dfp para mejorar las características de emisión de un sensor activo a bordo de un vehículo espacial a fin de mejorar la compatibilidad con otros servicios. La potencia del transmisor del sensor, el diagrama de ganancia de antena, la anchura de los impulsos, la PRF y la anchura de banda de la señal de chirrido (si se utiliza modulación de frecuencia) constituyen posibles características que pueden ajustarse para mejorar la compatibilidad.

RECOMENDACIÓN UIT-R BO.1293-2

Límites de protección y métodos de cálculo correspondientes para la interferencia causada a los sistemas de radiodifusión por satélite en los que intervienen emisiones digitales

(Cuestión UIT-R 223/11)

(1997-2000-2002)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que las relaciones de protección y los límites de protección correspondientes son características fundamentales para las señales de televisión del servicio de radiodifusión por satélite (SRS) y los enlaces de conexión asociados;
- b) que los Planes de los Apéndices 30 y 30A del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) se desarrollaron utilizando valores de la relación de protección y métodos de cálculo de la interferencia basados en separaciones fijas de frecuencia y tipos determinados de señal;
- c) que los nuevos sistemas que desean implantarse en estas bandas presentados a la Oficina de Radiocomunicaciones (BR) proponen utilizar nuevos tipos de señales respecto a las que no se dispone de límites de protección y únicamente métodos de cálculo de la interferencia limitados;
- d) que la BR ha solicitado a la Comisión de Estudio 6 de Radiocomunicaciones que aporte metodologías y criterios de protección adicionales con los que evaluar la interferencia causada a estos nuevos tipos de señales y la procedente de ellas;
- e) que la definición de los límites de protección y los métodos de cálculo asociados proporciona una información técnica muy útil al revisar los Planes de los Apéndices 30 y 30A del RR para las Regiones 1 y 3;
- f) que actualmente diversas administraciones y organizaciones están realizando estudios que dan validez a los métodos propuestos de cálculo de la interferencia,

reconociendo

- a) que los límites de protección amplían la utilidad de las relaciones de protección, asociadas por sí mismas a separaciones fijas de frecuencia;
- b) que pueden obtenerse límites de protección adecuados para el cálculo de la interferencia entre emisiones digitales, utilizando la metodología que figura en el Anexo 3;
- c) que la Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Estambul, 2000) (CMR-2000) estableció nuevos Planes del SRS y Planes de enlaces de conexión asociados para las Regiones 1 y 3 basados en la modulación digital y las nuevas Listas para las Regiones 1 y 3, actualizando de esa forma los Apéndices 30 y 30A;
- d) que las administraciones pueden implantar sus asignaciones del Plan en cualquier instante sin ninguna restricción con respecto a las características en las que se basan los Planes,

recomienda

1 que en los análisis de compatibilidad del margen de protección equivalente/margen de protección global equivalente llevados a cabo con arreglo a los Artículos 4 y 5 de los Apéndices 30 y 30A, se aplique lo indicado en el Anexo 1;

2 que para los análisis de compatibilidad indicados en el *recomienda* 1 se utilicen, los métodos de cálculo de la interferencia asociados del margen de protección equivalente/margen de protección global equivalente que figuran en el Anexo 2.

NOTA 1 – El método de cálculo que determina los límites de protección señalado en el Anexo 3 para redes del SRS que utilizan todos los tipos de emisiones con modulación por desplazamiento de fase digital puede aplicarse en los análisis de compatibilidad para la coordinación bilateral entre administraciones.

NOTA 2 – Es necesario realizar nuevos estudios para elaborar límites de la interferencia entre otros tipos de emisiones (es decir, la interferencia de las emisiones analógicas a las analógicas, de las digitales a las digitales y de las analógicas a las digitales). Hasta que se disponga de estos límites, debe utilizarse el método que se describe en el Anexo 1 al calcular la interferencia entre emisiones, cuando la interferencia sea digital.

ANEXO 1

Cálculo de la interferencia digital en ausencia de límites de protección adecuados

Al aplicar el método de cálculo del Anexo 2, conviene introducir el límite de protección más adecuado para la situación de interferencia digital en cuestión (es decir, el valor más apropiado de $D_i(f\phi_i)$ del Anexo 2). Por ejemplo, para la interferencia causada a una emisión digital, este límite puede obtenerse utilizando el método de cálculo del Anexo 3.

Se requieren nuevos estudios para obtener los límites adecuados de protección genérica en el caso de la interferencia digital-analógica.

Hasta que se disponga de estos límites, debe utilizarse el método indicado a continuación para calcular la interferencia entre dos emisiones, cuando la fuente interferente es una emisión digital.

El valor de $D(f\phi)$ se calcula de la siguiente manera:

$$D(f\phi) = 10 \log_{10}(B/b(f\phi)) + K$$

siendo:

$b(f\phi)$: superposición de anchura de banda entre la portadora interferente y la portadora deseada (MHz)

B : anchura de banda necesaria de la portadora digital interferente (MHz)

K : coeficiente de ponderación positivo.

En general, un método de cálculo de los límites de protección como el que figura en el Anexo 3 cuantifica el valor de K que puede variar, dependiendo de los parámetros de las señales deseada e interferente y de la separación entre las frecuencias de las dos señales (de hecho, el método del Anexo 3 no calcula explícitamente el factor K , sino que determina directamente el valor de $-D(f_0)$).

A falta de límites adecuados de protección que cuantifiquen el factor K , ya sea directa o indirectamente, debe suponerse que $K = 0$, lo que corresponde al caso más desfavorable.

ANEXO 2

Métodos de cálculo de la interferencia asociados con los Anexos 1 y 3*

1 Introducción

El objetivo de este Anexo es definir un método genérico de cálculo de la situación de interferencia en los Planes del SRS, teniendo en cuenta las distintas categorías de interferencia (por ejemplo, cocanal, de canal adyacente, etc.).

El método de cálculo de la interferencia genérica definido a continuación, junto con los métodos adecuados de cálculo de los límites de protección, debe aplicarse al establecer los valores necesarios para evaluar la situación de interferencia entre las distintas emisiones de los Planes del SRS.

2 Terminología, símbolos y operadores

A fin de simplificar este Anexo y facilitar su comprensión, se definen los siguientes términos, símbolos y operadores:

Una sola fuente (se):	Se considera una sola portadora interferente
Agregada (ag):	Se consideran todas las portadoras interferentes
Equivalentente (eq):	Combinación de interferencia cofrecuencia y de frecuencia separada
Total (ov):	Combinación de interferencia del enlace de conexión (up) y del enlace descendente (dn)
f_0 :	Separación de frecuencia = diferencia entre las frecuencias centrales de las dos portadoras
C/I :	Relación portadora/interferencia (dB)
PR:	Relación de protección (protection ratio) (dB)
EPM:	Margen de protección equivalentente (<i>equivalent protection margin</i>) (dB)
OPEM:	Margen de protección global equivalentente (<i>overall equivalent protection margin</i>) (dB)

* Este método se ha elaborado para efectuar los análisis de compatibilidad de las asignaciones presentadas a la BR en virtud de las disposiciones de los Apéndices 30 y 30A del RR, con parámetros distintos de los utilizados al elaborar los Planes (anchura de banda del canal, frecuencia central, tipo de emisión, etc.).

X :	Reducción de la C/I total debida a la interferencia en el enlace de conexión (dB)
Operador \oplus :	$A \oplus B = -10 \log(10^{-A/10} + 10^{-B/10})$
Operador \odot :	$A \odot B = -10 \log(10^{-A/10} - 10^{-B/10})$
Operador $\Sigma \oplus$:	$\sum_{n=1}^N \oplus A_n = -10 \log(10^{-A_1/10} + 10^{-A_2/10} + \dots + 10^{-A_n/10})$

3 Métodos de cálculo de la interferencia

Para calcular la situación de interferencia de una asignación se necesitan dos elementos importantes:

- la relación agregada equivalente portadora/interferencia, $C/I_{eq, ag}$, en los enlaces ascendente y descendente, $C/I_{eq, ag, up}$, $C/I_{eq, ag, dn}$, respectivamente,
- las relaciones de protección cocanal (o cofrecuencia) totales de la portadora deseada, PR_{OV} .

Además, se necesitan más definiciones de los EPM (véase la Nota 1) y del OEPM.

NOTA 1 – El EPM no se necesita en el caso de la aplicación de este método al Plan del SRS de la Región 2.

3.1 Los primeros elementos, es decir, las relaciones agregadas equivalentes portadora/interferencia se calculan como se indica a continuación para los enlaces ascendente y descendente:

$$C/I_{eq, ag, up} = \sum_{i=1}^m \oplus (C/I_{i, se, up} + D_i(f\phi_i))$$

$$C/I_{eq, ag, dn} = \sum_{i=1}^n \oplus (C/I_{i, se, dn} + D_i(f\phi_i))$$

donde:

- m : número de portadoras interferentes en el enlace de conexión
- n : número de portadoras interferentes en el enlace descendente
- $f\phi$: separación entre las frecuencias centrales de la portadora deseada y de una portadora interferente; valor positivo o negativo (MHz)
- $D(f\phi)$: diferencia (dB) entre el valor adecuado del límite de protección sin separación de frecuencia (es decir, estando el valor central en 0 MHz) y el valor del límite de protección con una separación de frecuencia de $f\phi$ MHz.

Para el caso de una portadora deseada digital y una portadora interferente digital, $D(f\phi) = -I(f\phi)$, en la que $I(f\phi)$ ($\equiv I(\Delta f)$) es la definida en el Anexo 3, suponiendo un canal lineal o no lineal.

Para otras combinaciones de tipos de portadoras deseada e interferente (interferencia de digital a analógica) están por definir los límites adecuados. Hasta el momento en que se disponga de dichos límites, para evaluar $D(f\phi)$ debe aplicarse el modelo indicado en el Anexo 1.

A partir de estos primeros elementos, puede calcularse la relación equivalente agregada total portadora/interferencia, $C/I_{ov, eq, ag}$, de la siguiente manera:

$$C/I_{ov, eq, ag} = C/I_{eq, ag, up} \oplus C/I_{eq, ag, dn}$$

3.2 El segundo elemento importante, es decir, la relación global de protección, PR_{ov} , se asocia al tipo de portadoras deseadas.

Además de este segundo elemento, puede definirse una relación de protección del enlace de conexión y una relación de protección del enlace descendente, PR_{up} y PR_{dn} , respectivamente. Suponiendo un aumento determinado, X , de la relación de protección del enlace descendente para la interferencia en el enlace de conexión, PR_{up} y PR_{dn} se definen de la siguiente manera:

$$PR_{dn} = PR_{ov} + X$$

$$PR_{up} = PR_{ov} \odot PR_{dn}$$

3.3 Definiciones de EPM_{up} , EPM_{dn} y OEPM

$$OEPM = C/I_{ov, eq, ag} - PR_{ov}$$

$$EPM_{up} = C/I_{eq, ag, up} - PR_{up}$$

$$EPM_{dn} = C/I_{eq, ag, dn} - PR_{dn}$$

ANEXO 3

Cálculo de los límites de protección para la interferencia entre diversos tipos de portadoras digitales

1 Método

Se supone que puede establecerse un modelo, a efectos del cálculo de la interferencia, de la portadora digital interferente como fuente de ruido blanco, seguida de un filtro de conformación de impulsos de raíz cuadrada del coseno exponencial. Puede especificarse libremente que el factor de caída, α_i , de este filtro tiene valores en la gama $0 \leq \alpha_i \leq 1$ (0% a 100% de caída). La anchura de banda de 3 dB del filtro se especifica por la velocidad de símbolos transmitida, R_i , para la señal digital interferente.

El nivel de la interferencia digital que afecta a la señal deseada depende de:

- La separación entre la frecuencia de la señal deseada y la interferente, Δf .
- Las características del filtro del receptor.
- Las características del canal de transmisión que transporta la señal interferente.

El filtro del receptor se modeliza como un filtro de raíz cuadrada de coseno alzado con un factor de caída, α_w siendo ($0 \leq \alpha_w \leq 1$), y con una anchura de banda a 3 dB especificada por la velocidad de símbolos de la señal deseada, R_w .

La amplificación de alta potencia de la señal interferente produce un crecimiento de los lóbulos laterales en el espectro. La contribución a la interferencia de los lóbulos laterales es despreciable para valores bajos de Δf , pero se torna cada vez más importante al aumentar la separación entre las frecuencias.

Sólo es preciso considerar los dos primeros lóbulos laterales. La contribución a la interferencia para lóbulos laterales de orden superior es despreciable en todos los casos de transmisión prácticos.

El nivel de cada lóbulo lateral se ajusta en relación con el lóbulo espectral principal para reflejar las características del canal no lineal. El nivel relativo de cada lóbulo lateral incluye dos componentes L_s y X :

- El valor L_s que depende de las características no lineales del amplificador de gran potencia y del nivel de funcionamiento del amplificador (backoff). El nivel de L_s es diferente para cada lóbulo lateral.
- Un valor X que representa el efecto de filtrado a la salida del amplificador de gran potencia. Se supone que este valor de atenuación es el mismo para todos los lóbulos laterales espectrales. Este planteamiento es conservador, puesto que la ganancia del filtro que sigue al amplificador de gran potencia no es plana, sino que disminuye al aumentar el desplazamiento frecuencia a partir de la frecuencia central del canal.

Los parámetros L_s y X se expresan en decibelios.

Los parámetros R_i y R_w se expresan en Msímbolos/s. Las anchuras de banda totales de las señales deseada e interferente vienen dadas por $R_w(1 + \alpha_w)$ MHz y $R_i(1 + \alpha_i)$ MHz, respectivamente. El parámetro de la diferencia de frecuencias, Δf se expresa en MHz. Se supone que la interferencia a la salida del filtro receptor es de tipo ruido.

Se utiliza un algoritmo común para calcular la potencia de la señal deseada a la entrada del receptor y las contribuciones de la potencia de la interferencia provenientes del lóbulo principal espectral y de cada uno de los lóbulos laterales. El procedimiento para calcular cada contribución de potencia es como sigue (véase el § 3 para las definiciones de los términos utilizados a continuación):

- a) se fijan los parámetros de entrada (R_i , R_w , α_i , α_w , δf , L_s y X) en los valores adecuados para calcular la contribución de potencia (señal deseada, lóbulo principal espectral de la señal interferente o lóbulo lateral espectral de la señal interferente);
- b) se calculan los nueve pares de límites (U_n , L_n , $n = 1, \dots, 9$);
- c) se calculan los cinco términos de contribución de potencia (C_m , $m = 1, \dots, 5$);
- d) se calcula la potencia recibida total, P :

$$P = 10^{\frac{L_s - X}{10}} \sum_{m=1}^5 C_m$$

El nivel de la potencia de interferencia, $I(\Delta f)$ medida a la salida del filtro del receptor y expresada en relación a la potencia de la portadora deseada para una C/I de enlace de referencia de 0 dB (es decir, suponiendo potencias iguales de las portadoras deseada e interferente), se calcula como se indica a continuación.

Paso 1: Se calcula la potencia de la señal deseada, P_w , a la salida del filtro del receptor utilizando el algoritmo anterior y fijando los valores de los parámetros de entrada como sigue:

$$R_i = R_w, \quad \alpha_i = \alpha_w, \quad \delta f = 0, \quad L_s = 0, \quad X = 0$$

Paso 2: Se calcula la contribución de la potencia de la señal interferente debida al lóbulo principal espectral, P_0 , a la salida del filtro del receptor utilizando el mismo algoritmo y fijando los parámetros de entrada de la forma siguiente:

$$\delta f = \Delta f, \quad L_s = 0, \quad X = 0$$

Paso 3: Se calcula la contribución debida al primer lóbulo lateral espectral de la potencia de la señal interferente, P_1 , fijando los parámetros de entrada de la forma siguiente:

$$\delta f = |\Delta f| - R_i, \quad L_s = L_1 \neq 0, \quad X \neq 0$$

El valor de L_s depende de las características no lineales del amplificador de gran potencia y de su punto de funcionamiento. El valor de X depende de las características de atenuación fuera de banda del filtro posterior al amplificador de gran potencia.

Paso 4: Se calcula la contribución debida al segundo lóbulo lateral espectral de la potencia de la señal interferente, P_2 , fijando los parámetros de entrada de la forma siguiente:

$$\delta f = |\Delta f| - 2R_i, \quad L_s = L_2 \neq L_1 \neq 0, \quad X \neq 0$$

El valor de L_s depende de nuevo de las características no lineales del amplificador de gran potencia y de su punto de funcionamiento. El valor de X es el mismo que en el Paso 3.

Paso 5: Se calcula la potencia de interferencia relativa para los parámetros de la señal y la separación de frecuencia indicados:

$$I(\Delta f) = 10 \log \left(\frac{P_0 + P_1 + P_2}{P_w} \right) \quad \text{dB}$$

2 Ejemplo de cálculo de límites de protección

A modo de ejemplo (arbitrario), se supone que los parámetros de las señales deseada e interferente son los siguientes:

Señal digital deseada:

Velocidad de símbolos, $R_w = 27,5$ Msímbolos/s

Factor de caída, $\alpha_w = 0,35$ (caída en coseno del 35%).

Señal digital interferente:

Velocidad de símbolos, $R_i = 27,5$ Msímbolos/s

Factor de caída, $\alpha_i = 0,35$ (caída del coseno en 35%).

Niveles de los lóbulos laterales:

Nivel del primer lóbulo lateral, $L_{s1} = -17,0$ dB

Nivel del segundo lóbulo lateral, $L_{s2} = -27,5$ dB.

Filtrado posterior al amplificador de gran potencia:

Atenuación de los lóbulos laterales, $X_f = 12,0$ dB.

Se supone que la separación de frecuencia entre las señales deseada e interferente, Δf , es de 38,36 MHz. La aplicación del método de cálculo descrito en el § 1 del presente Anexo y que se detalla en el § 3 da lugar a lo siguiente:

Paso 1: Se calcula la potencia de la señal deseada, P_w , a la salida del filtro del receptor:

$$R_i = R_w, \quad \alpha_i = \alpha_w, \quad L_s = 0, \quad X = 0, \quad \delta f = 0$$

$$L_1 = U_8 = U_9 = -8,937$$

$$U_1 = L_2 = U_2 = L_3 = U_3 = L_4 = U_4 = L_5 = U_5 = L_6 = L_7 = L_8 = L_9 = 8,937$$

$$U_6 = U_7 = 18,563$$

$$C_1 = 0,825, \quad C_2 = 0, \quad C_3 = 0, \quad C_4 = 0,088, \quad C_5 = 0$$

$$P_w = 0,913$$

Paso 2: Se calcula la potencia de la señal interferente, P_0 , debida al lóbulo espectral principal a la salida del filtro del receptor:

$$L_s = 0, \quad X = 0, \quad \delta f = \Delta f$$

$$L_1 = L_3 = L_4 = 29,422, \quad U_1 = L_2 = L_5 = L_7 = 8,937, \quad L_6 = L_9 = 47,297, \quad L_8 = -18,563$$

$$U_9 = -8,937, \quad U_2 = U_5 = -29,422, \quad U_3 = U_4 = U_6 = 18,563, \quad U_7 = U_8 = -19,797$$

$$C_1 = 0, \quad C_2 = 0, \quad C_3 = 0, \quad C_4 = 0, \quad C_5 = 0$$

$$P_0 = 0$$

Paso 3: Se calcula la potencia de la señal interferente, P_1 , debida al primer lóbulo lateral espectral a la salida del filtro del receptor:

$$L_s = L_{s1}, \quad X = X_f, \quad \delta f = |\Delta f| - R_i$$

$$L_1 = 1,923, \quad U_1 = L_2 = L_3 = L_4 = L_5 = L_7 = 8,937, \quad U_2 = U_5 = L_8 = -1,923$$

$$U_3 = U_4 = U_6 = 18,563, \quad L_6 = L_9 = 19,797, \quad U_7 = 7,703, \quad U_8 = U_9 = -8,937$$

$$C_1 = 0,605, \quad C_2 = 0, \quad C_3 = 0, \quad C_4 = 0, \quad C_5 = 0$$

$$P_1 = 7,618 \times 10^{-4}$$

Paso 4: Se calcula la potencia de la señal interferente, P_2 , debida al segundo lóbulo lateral espectral a la salida del filtro del receptor:

$$L_s = L_{s2}, \quad X = X_f, \quad \delta f = |\Delta f| - 2R_i$$

$$L_1 = U_8 = U_9 = -8,937, \quad U_1 = U_3 = U_4 = L_9 = -7,703, \quad L_2 = L_3 = L_4 = L_5 = L_6 = 8,937$$

$$U_2 = U_5 = U_7 = 18,563, \quad L_7 = L_8 = 25,578, \quad U_6 = 1,922$$

$$C_1 = 0,395, \quad C_2 = 0, \quad C_3 = 0, \quad C_4 = 0, \quad C_5 = 0$$

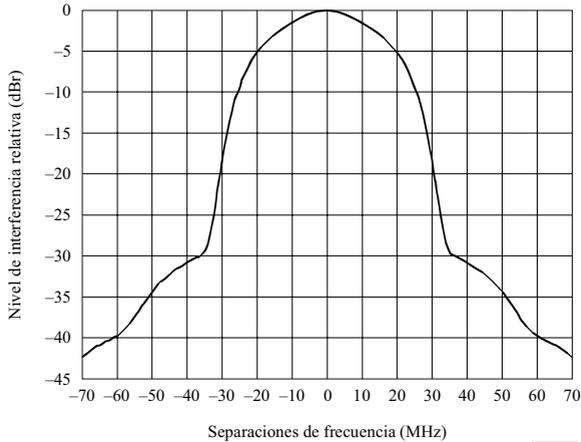
$$P_2 = 4,431 \times 10^{-5}$$

Paso 5: Se calcula la potencia de interferencia total en función de la potencia de la señal deseada:

$$I(\Delta f) = -30,5$$

Siguiendo este procedimiento para una gama de separaciones de frecuencia se llega a los límites de protección del ejemplo que se indican en la Fig. 1.

FIGURA 1



1293-01

3 Algoritmos: Cálculo de la potencia de la señal recibida (deseada o interferente)

3.1 Límites

$$\begin{aligned}
 A &= (1 - \alpha_w) \frac{R_w}{2} & B &= (1 + \alpha_w) \frac{R_w}{2} & C &= (1 - \alpha_i) \frac{R_i}{2} & D &= (1 + \alpha_i) \frac{R_i}{2} \\
 L_1 &= \text{máx}(-A; \delta f - C) & L_4 &= \text{máx}(A; \delta f - C) & L_7 &= \text{máx}(A; -\delta f + C) \\
 U_1 &= \text{mín}(A; \delta f + C) & U_4 &= \text{mín}(B; \delta f + C) & U_7 &= \text{mín}(B; -\delta f + D) \\
 L_2 &= \text{máx}(-A - \delta f; C) & L_5 &= \text{máx}(A; -\delta f - C) & L_8 &= \text{máx}(-B; -\delta f + C) \\
 U_2 &= \text{mín}(A - \delta f; D) & U_5 &= \text{mín}(B; -\delta f + C) & U_8 &= \text{mín}(-A; -\delta f + D) \\
 L_3 &= \text{máx}(-A + \delta f; C) & L_6 &= \text{máx}(A; \delta f + C) & L_9 &= \text{máx}(-B; \delta f + C) \\
 U_3 &= \text{mín}(A + \delta f; D) & U_6 &= \text{mín}(B; \delta f + D) & U_9 &= \text{mín}(-A; \delta f + D)
 \end{aligned}$$

NOTA 1:

máx (a; b): valor máximo de a y b

mín (a; b): valor mínimo de a y b

δf = frecuencia de la señal interferente - frecuencia de la señal deseada.

3.2 Funciones

Cuando $1 \leq n \leq 3$:

$$p_n(a,b) = \begin{cases} f_n(a) - f_n(b) & \text{para } a > b \\ 0 & \text{para } a \leq b \end{cases}$$

$$f_1(x) = \left(\frac{x}{R_i} \right) \quad f_2(x) = \frac{\alpha_i}{2\pi} \cos\left(\frac{\pi}{2} \frac{2x - R_i}{\alpha_i R_i} \right) \quad f_3(x) = \frac{\alpha_w R_w}{2\pi R_i} \cos\left(\frac{\pi}{2} \frac{2x - R_w}{\alpha_w R_w} \right)$$

Cuando $4 \leq n \leq 5$:

$$p_n(a,b,\delta f) = \begin{cases} f_n(a,\delta f) - f_n(b,\delta f) & \text{para } a > b \\ 0 & \text{para } a \leq b \end{cases}$$

$$f_4(x,y) = \begin{cases} f_{4a}(x,y) & \text{para } \alpha_w R_w = \alpha_i R_i \\ f_{4b}(x,y) & \text{para } \alpha_w R_w \neq \alpha_i R_i \end{cases} \quad f_5(x,y) = \begin{cases} f_{5a}(x,y) & \text{para } \alpha_w R_w = \alpha_i R_i \\ f_{5b}(x,y) & \text{para } \alpha_w R_w \neq \alpha_i R_i \end{cases}$$

$$f_{4a}(x,y) = \frac{1}{16\pi R_i} \left(2\pi x \cos\left(\frac{\pi}{2} \frac{2y + R_i - R_w}{\alpha_i R_i} \right) - \alpha_i R_i \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{2} \frac{4x - 2y - R_i - R_w}{\alpha_i R_i} \right) \right)$$

$$f_{4b}(x,y) = \frac{\alpha_i \alpha_w R_w}{4\pi(\alpha_i^2 R_i^2 - \alpha_w^2 R_w^2)} \left(\alpha_i R_i \cos\left(\frac{\pi}{2} \frac{2x - R_w}{\alpha_w R_w} \right) \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{2} \frac{2y - 2x + R_i}{\alpha_i R_i} \right) + \alpha_w R_w \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{2} \frac{2x - R_w}{\alpha_w R_w} \right) \cos\left(\frac{\pi}{2} \frac{2y - 2x + R_i}{\alpha_i R_i} \right) \right)$$

$$f_{5a}(x,y) = \frac{1}{16\pi R_i} \left(\alpha_i R_i \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{2} \frac{4x - 2y - R_i + R_w}{\alpha_i R_i} \right) - 2\pi x \cos\left(\frac{\pi}{2} \frac{2y + R_i + R_w}{\alpha_i R_i} \right) \right)$$

$$f_{5b}(x,y) = \frac{\alpha_i \alpha_w R_w}{4\pi(\alpha_i^2 R_i^2 - \alpha_w^2 R_w^2)} \left(\alpha_i R_i \cos\left(\frac{\pi}{2} \frac{2x + R_w}{\alpha_w R_w} \right) \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{2} \frac{2x - 2y - R_i}{\alpha_i R_i} \right) - \alpha_w R_w \operatorname{sen}\left(\frac{\pi}{2} \frac{2x + R_w}{\alpha_w R_w} \right) \cos\left(\frac{\pi}{2} \frac{2x - 2y - R_i}{\alpha_i R_i} \right) \right)$$

3.3 Contribuciones de potencia

$$C_1 = p_1(U_1, L_1) + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^5 p_1(U_n, L_n) + \frac{1}{4} \sum_{n=6}^9 p_1(U_n, L_n)$$

$$C_2 = p_2(U_2, L_2) + p_2(U_3, L_3) + \frac{1}{2} [p_2(U_6 - \delta f, L_6 - \delta f) + p_2(U_7 + \delta f, L_7 + \delta f) + p_2(U_8 + \delta f, L_8 + \delta f) + p_2(U_9 - \delta f, L_9 - \delta f)]$$

$$C_3 = p_3(U_4, L_4) + p_3(U_5, L_5) + \frac{1}{2} [p_3(U_6, L_6) + p_3(U_7, L_7) + p_3(-L_8, -U_8) + p_3(-L_9, -U_9)]$$

$$C_4 = p_4(U_6, L_6, \delta f) + p_4(U_7, L_7, -\delta f)$$

$$C_5 = p_5(U_8, L_8, -\delta f) + p_5(U_9, L_9, \delta f)$$

3.4 Potencia total de la señal recibida

$$\text{Potencia} = 10^{-10} \sum_{m=1}^5 C_m$$

APÉNDICE 1

AL ANEXO 3

Notificación de parámetros asociados a emisiones digitales

La aplicación del método descrito en el Anexo 3 al cálculo de los límites de protección para la interferencia entre emisiones digitales exige la notificación de parámetros asociados a cada emisión digital. Estos parámetros son:

- el tipo de modulación digital (este método se aplica únicamente a las señales con modulación por desplazamiento de fase);
- la velocidad de símbolos transmitidos (Msímbolos/s);
- el factor de caída del filtro de conformación de impulsos digital (se supone que es un filtro de caída en coseno o una aproximación de ésta) con un valor que oscila entre 0 y 1;
- los niveles relativos de los lóbulos laterales primero y segundo, L_{s1} y L_{s2} (dB);
- la atenuación de los lóbulos laterales, X (dB) debida al filtrado posterior al amplificador de gran potencia.

Los tres primeros parámetros ya son exigidos por el Apéndice 4 del RR. Además, se recomienda que una futura conferencia competente incorpore los dos últimos parámetros al Apéndice 4 del RR.

La mayoría de las portadoras de televisión digital de enlace descendente ocupan la totalidad de la anchura de banda del transpondedor y el transpondedor se utiliza en saturación para una potencia máxima del enlace descendente. Estudios han mostrado que, en estas condiciones, los niveles relativos de lóbulo lateral adecuados son -18 dB y -30 dB respectivamente. Además, puesto que siempre existe filtrado (un multiplexor de salida) a la salida del amplificador de gran potencia de a bordo (amplificador de tubo de ondas progresivas (ATOP)), el parámetro X es distinto de cero. El valor exacto de X variará de un sistema a otro. Un valor mínimo conservador parece ser 12 dB, que será superado por todos los nuevos sistemas que incluyen canales copolares contiguos.

Para enlaces ascendentes, no existe normalmente un filtro posterior al amplificador de gran potencia pero el amplificador de gran potencia se utiliza con una reducción de potencia para controlar los niveles de lóbulos laterales fuera de banda. Es improbable que se superen los niveles de lóbulo lateral de -29 dB y $-39,5$ dB en enlaces de conexión de sistemas del SRS.

RECOMENDACIÓN UIT-R S.1340*,**

Compartición entre los enlaces de conexión del servicio móvil por satélite y el servicio de radionavegación aeronáutica en el sentido Tierra-espacio en la banda 15,4-15,7 GHz

(Cuestión UIT-R 243/4)

(1997)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que la Resolución 117 (CMR-95) de la Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 1995) solicita al UIT-R que realice estudios sobre la situación de compartición entre los enlaces de conexión (Tierra-espacio) del servicio móvil por satélite (SMS) y el servicio de radionavegación aeronáutica en la banda 15,45-15,65 GHz;
- b) que la banda 15,4-15,7 GHz está atribuida al servicio de radionavegación aeronáutica a título primario y que en ella se aplica el número S4.10 del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR);
- c) que la CMR-95 añadió una atribución al servicio fijo por satélite (SFS) en la banda 15,45-15,65 GHz para los enlaces de conexión de redes de satélites no geostacionarios (no OSG) del SMS en el sentido Tierra-espacio;
- d) que es necesario dar acomodo en esta banda a los enlaces de conexión (Tierra-espacio) de los sistemas de satélites no OSG del SMS;
- e) que las emisiones procedentes de las estaciones del servicio de radionavegación aeronáutica pueden provocar interferencia inaceptable a los satélites;
- f) que se ha instado a las administraciones que explotan estaciones del servicio de radionavegación aeronáutica a que limiten la p.i.r.e. media a un valor de 42 dBW a fin de reducir la interferencia causada a los satélites no OSG; este valor está siendo objeto de examen y estudio por parte del UIT-R (véase el número S5.511C del RR);
- g) que la coordinación de las emisiones procedentes de estaciones del servicio de radionavegación aeronáutica con las estaciones espaciales de enlaces de conexión no se considera posible;
- h) que las emisiones procedentes de estaciones terrenas de enlaces de conexión propagadas a lo largo de la superficie de la Tierra pueden provocar interferencia inaceptable a las estaciones de radionavegación aeronáutica;
- j) que se han impuesto algunas limitaciones al SFS para la protección del servicio de radionavegación aeronáutica de conformidad con el número S5.511C del RR;
- k) que está muy extendida la utilización de esta banda por el servicio de radionavegación aeronáutica en las estaciones a bordo de aeronaves, en tierra y marítimas;
- l) que no se permite a las estaciones de aeronave transmitir en la banda 15,45-16,45 GHz, de acuerdo con el número S5.511B del RR;

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Comisión de Estudio 8 de Radiocomunicaciones.

** La Comisión de Estudio 4 de Radiocomunicaciones efectuó modificaciones de redacción en esta Recomendación en 2001 de conformidad con la Resolución UIT-R 44 (AR-2000).

- m) que las características técnicas y de explotación de las estaciones de radionavegación aeronáutica están razonablemente bien definidas;
- n) que las características técnicas y de explotación de los enlaces de conexión no están bien definidas;
- o) que es preciso establecer métodos para determinar las distancias de coordinación y separación necesarias entre las estaciones terrenas de enlaces de conexión y las estaciones de radionavegación aeronáutica para proteger estas últimas;
- p) que se han efectuado estudios relativos a los *considerando* anteriores,

recomienda

1 que los enlaces de conexión del SMS se limiten a la banda 15,43-15,63 GHz (véase la Nota 1);

2 que las emisiones expresadas como p.i.r.e. equivalente, E_{ef} , procedente de las estaciones de radionavegación aeronáutica no rebasen los siguientes valores:

2.1 para sistemas de aterrizaje de aeronaves y para anchuras de banda del enlace de conexión superiores a 3 MHz:

$$E_{ef} = \begin{cases} 53 & \text{dBW} & \text{para } 0 \leq \varphi < 8 \\ 53 - 0,833 (\varphi - 8) & \text{dBW} & \text{para } 8 \leq \varphi < 14 \\ 48 & \text{dBW} & \text{para } 14 \leq \varphi < 32 \\ 48 - 9 (\varphi - 32) & \text{dBW} & \text{para } 32 \leq \varphi < 34 \\ 30 & \text{dBW} & \text{para } 34 \leq \varphi < 40 \\ 30 - 0,2 (\varphi - 40) & \text{dBW} & \text{para } 40 \leq \varphi \leq 90 \end{cases}$$

2.2 para radares de aeronave de carácter general y anchuras de banda del enlace de conexión superiores a 1 MHz:

$$E_{ef} = \begin{cases} 62 & \text{dBW} & \text{para } 0 \leq \varphi < 20 \\ 62 - 0,56 (\varphi - 20)^2 & \text{dBW} & \text{para } 20 \leq \varphi < 25 \\ 48 & \text{dBW} & \text{para } 25 \leq \varphi < 29 \\ 71,86 - 25 \log (\varphi - 20) & \text{dBW} & \text{para } 29 \leq \varphi < 68 \\ 29,8 & \text{dBW} & \text{para } 68 \leq \varphi \leq 90 \end{cases}$$

siendo:

$$E_{ef} = E_p - 15 \log (1 + 5/PW) \quad \text{dBW}$$

E_{ef} : p.i.r.e. que provoca el mismo nivel de interferencia en una señal modulada en fase que una fuente de interferencia similar al ruido continuo

E_p : p.i.r.e. impulsiva de cresta (dBW) de la estación de radionavegación aeronáutica

PW : duración del impulso (μ s) de la estación de radionavegación aeronáutica

φ : ángulo de elevación en grados por encima del plano horizontal;

3 que los enlaces de conexión en sentido Tierra-espacio se diseñen de forma que funcionen en el entorno de interferencia definido en el *recomienda* 2;

4 que si se cumplen los *recomienda* 2 y 3 no se efectúe la coordinación de las emisiones procedentes de las estaciones de radionavegación aeronáutica con las estaciones receptoras de satélite;

5 que la p.i.r.e. transmitida hacia el plano horizontal local por la estación terrena del enlace de conexión no rebase el valor de 54 dB(W/MHz) (véase la Nota 2);

6 que los radares de superficie descritos en el Anexo 1 no funcionen en la banda 15,43-15,63 GHz;

7 que las distancias de coordinación necesarias para proteger las estaciones de radionavegación aeronáutica contra la interferencia perjudicial causada por las emisiones de las estaciones terrenas de enlaces de conexión sean:

- 515 km desde la superficie de aterrizaje de la aeronave en los sistemas de aterrizaje de aeronaves;
- 600 km desde las aeronaves que utilizan radares de carácter general;
- 270 km desde la superficie de aterrizaje de la aeronave en los sistemas de detección y medición por radar;

8 que se consulte la información adicional contenida en los Anexos 1, 2 y 3.

NOTA 1 – La banda de frecuencias indicada en el *recomienda* 1 es ligeramente distinta a la atribuida por la CMR-95. Esta diferencia se recomienda para facilitar la compartición entre los enlaces de conexión del SMS no OSG y el servicio de radionavegación aeronáutica. El *recomienda* 1 será revisado posteriormente de acuerdo con los resultados de una futura CMR.

NOTA 2 – Pueden imponerse limitaciones de diseño y de explotación adicionales a los enlaces de conexión Tierra-espacio del SMS a fin de tener en cuenta los niveles umbrales para el servicio de radioastronomía indicados en la Recomendación UIT-R RA.769.

ANEXO 1

Sistemas de radionavegación aeronáutica en la banda 15,4-15,7 GHz

1 Radares de superficie (SBR, *Surface based radars*)

Los SBR situados en tierra y en barcos se utilizan para la detección, localización y movimiento de aeronaves y de otros vehículos en la superficie de los aeropuertos y en otras zonas de aterrizaje de aeronaves.

1.1 Diagramas de antena

- Anchura de haz nominal a 3 dB: <math>< 3,5^\circ</math> vertical,
cosecante invertida a $-31^\circ</math>
$0,35^\circ$ horizontal$
- Gama de frecuencias: 15,5-16,7 GHz
- Polarización: circular
- Ganancia típica: 43 dBi
- Máximo nivel del lóbulo lateral: 25 dB por debajo de la ganancia de cresta
- Máximo nivel del lóbulo posterior: 35 dB por debajo de la ganancia de cresta
- Gama de inclinación vertical: $\pm 1,5^\circ</math>$
- Máxima gama de exploración horizontal: $360^\circ</math>.$

1.1.1 Diagrama de la envolvente del ángulo de elevación de antena

Basándose en los datos medidos y en las especificaciones del nivel del lóbulo lateral y con la ganancia de cresta dirigida a $+1,5^\circ$, se define un diagrama de ganancia de la envolvente del ángulo de elevación de la forma siguiente, siendo φ el ángulo de elevación (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 43 & \text{dBi} & \text{para} & 0 \leq \varphi < 4 \\ 43 - 5(\varphi - 4) & \text{dBi} & \text{para} & 4 \leq \varphi < 9 \\ 18 & \text{dBi} & \text{para} & 9 \leq \varphi < 16 \\ 43,2 - 21 \log \varphi & \text{dBi} & \text{para} & 16 \leq \varphi < 48 \\ 8 & \text{dBi} & \text{para} & 48 \leq \varphi \leq 90 \end{cases}$$

1.1.2 Diagrama de la envolvente del acimut de antena

Basándose en los datos medidos en las especificaciones del nivel del lóbulo lateral, se define el diagrama de ganancia de acimut de la forma siguiente, siendo φ el ángulo acimutal relativo (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 43 - 110 \varphi^2 & \text{dBi} & \text{para} & 0 \leq \varphi < 0,4767 \\ 18 & \text{dBi} & \text{para} & 0,4767 \leq \varphi < 0,72 \\ 17,07 - 6,5 \log \varphi & \text{dBi} & \text{para} & 0,72 \leq \varphi < 48 \\ 8 & \text{dBi} & \text{para} & 48 \leq \varphi \leq 180 \end{cases}$$

1.2 Otras características

1.2.1 Transmisión

- p.i.r.e. de cresta: 86 dBW
- Frecuencia de repetición de impulsos: 8 192 Hz
- Duración del impulso: 0,04 μ s
- Anchura de banda del impulso a 3,5 dB: 25 MHz.

1.2.2 Recepción

- Ganancia de antena típica: 43 dBi
- Factor de ruido típico: 6,2-6,9 dB.

2 Sistemas de aterrizaje de aeronaves (ALS, *Aircraft landing systems*)

Los ALS son polivalentes y se utilizan en barcos, como sistemas portátiles o permanentes en tierra y para aterrizajes de lanzadera (sistema de aterrizaje por haz de exploración de microondas (MSBLS, *Microwave scanning beam landing system*). Algunas de las características varían con las aplicaciones en concreto.

2.1 Diagramas de antena de la estación en la superficie

Los diagramas de antena son similares para todas las aplicaciones incluidos los MSBLS. Las gamas de exploración varían según la aplicación. Las gamas indicadas a continuación cubren todas las aplicaciones.

El complemento de antena del ALS consiste en una antena de elevación y una antena de acimut.

La parte de antena de elevación del ALS se utiliza para transmitir a la aeronave datos sobre el ángulo vertical:

- anchuras de haz nominal a 3 dB: 1,3° vertical
40° horizontal
- gama de frecuencias: 15,4-15,7 GHz
- polarización: horizontal y vertical
- ganancia típica: 28 dBi
- máximo nivel del lóbulo lateral: 17 dB por debajo de la ganancia de cresta en ambos planos
- máxima gama de exploración vertical: 0° a 30°.

La parte de antena de acimut del ALS se utiliza para transmitir a la aeronave información de acimut:

- anchuras de haz nominal a 3 dB: 2,0° horizontal
6,5° vertical
- el diagrama vertical se modifica para lograr al menos una ganancia de 20 dBi a 20° por encima del horizonte
- gama de frecuencias: 15,4-15,7 GHz
- polarización: horizontal y vertical
- ganancia típica: 33 dBi
- máximo nivel del lóbulo lateral: 17 dB por debajo de la ganancia de cresta en ambos planos
- máxima gama de exploración horizontal: ±35°.

2.1.1 Diagrama combinado de la envolvente del ángulo de elevación de antena

Se define, de la forma siguiente, un diagrama combinado de la envolvente del ángulo vertical basándose en los datos medidos, siendo φ el ángulo de elevación (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 33 & \text{dBi} & \text{para } 0 \leq \varphi < 8 \\ 33 - 0,833(\varphi - 8) & \text{dBi} & \text{para } 8 \leq \varphi < 14 \\ 28 & \text{dBi} & \text{para } 14 \leq \varphi < 32 \\ 28 - 9(\varphi - 32) & \text{dBi} & \text{para } 32 \leq \varphi < 34 \\ 10 & \text{dBi} & \text{para } 34 \leq \varphi < 40 \\ 10 - 0,2(\varphi - 40) & \text{dBi} & \text{para } 40 \leq \varphi \leq 90 \end{cases}$$

2.1.2 Diagramas del acimut de antena

Se define el diagrama de la envolvente del acimut de la antena de elevación de la forma siguiente, siendo φ el ángulo acimutal relativo (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 28 - 0,0062 \varphi^2 & \text{dBi} & \text{para } 0 \leq \varphi < 70 \\ -2,37 & \text{dBi} & \text{para } 70 \leq \varphi \leq 180 \end{cases}$$

El diagrama de la envolvente del acimut de la antena de acimut se define de la forma siguiente, siendo φ el ángulo acimutal relativo (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 33 - 2 \varphi^2 & \text{dBi} & \text{para} & 0 \leq \varphi < 3 \\ 15 & \text{dBi} & \text{para} & 3 \leq \varphi < 5 \\ 32,5 - 25 \log \varphi & \text{dBi} & \text{para} & 5 \leq \varphi < 48 \\ -9,53 & \text{dBi} & \text{para} & 48 \leq \varphi \leq 180 \end{cases}$$

2.2 Otras características

2.2.1 Transmisión

- p.i.r.e. de cresta: 71 dBW
- Frecuencia de repetición de impulsos: 3 334 Hz
- Duración del impulso: 0,333 μ s
- Anchura de banda del impulso a 3,5 dB: 3 MHz.

2.2.2 Recepción

- Ganancia de antena típica: 8 dBi
- Factor de ruido típico: 8 dB.

3 Radares de aeronave multifunción (MPR, *Multipurpose radars*)

Se trata de MPR de radionavegación, radiolocalización y meteorológicos.

3.1 Diagramas de antena

La antena es una parábola de aproximadamente 0,3 m de diámetro que es explorada vertical y horizontalmente con respecto al rumbo y actitud de la aeronave:

- anchura de haz nominal a 3 dB: 4,5°
- gama de frecuencias: 15,4-15,7 GHz
- polarización: vertical
- ganancia típica: 30 dBi
- gama máxima de barrido horizontal $\pm 45^\circ$
- gama máxima de barrido vertical $\pm 20^\circ$.

El diagrama de la envolvente de la antena se define de la forma siguiente, siendo φ el ángulo acimutal relativo (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 30 & \text{dBi} & \text{para} & 0 \leq \varphi < 20 \\ 30 - 0,56 (\varphi - 20)^2 & \text{dBi} & \text{para} & 20 \leq \varphi < 25 \\ 16 & \text{dBi} & \text{para} & 25 \leq \varphi < 29 \\ 39,86 - 25 \log (\varphi - 20) & \text{dBi} & \text{para} & 29 \leq \varphi < 68 \\ -2,17 & \text{dBi} & \text{para} & 68 \leq \varphi \leq 180 \end{cases}$$

3.2 Otras características

3.2.1 Transmisión

- p.i.r.e. de cresta: 70 dBW
- Frecuencia de repetición de impulsos: 800 Hz
- Duración del impulso: 2 μ s.
- Anchura de banda del impulso a 3,5 dB: 0,5 MHz.

3.2.2 Recepción

- Ganancia de antena típica: 30 dBi
- Factor de ruido típico: 8 dB.

4 Sistema de detección y medición por radar (RSMS, *Radar sensing and measurement system*)

Las técnicas de medición que utilizan tecnología de radar a 15 GHz son particularmente adecuadas para pequeñas aeronaves, incluidos los helicópteros, porque ofrecen la ventaja de ser equipos compactos y ligeros con una buena directividad de antena y un comportamiento más que suficiente para la mayoría de las aplicaciones operacionales de radionavegación, que no es posible obtener a frecuencias más bajas debido a la propagación o a otras razones. Para su utilización en modo de medición de alturas esta banda de frecuencias más elevada proporciona algunos beneficios en el diseño del sistema tales como un acoplamiento cruzado inferior y una ausencia de los efectos de triangulación, lo cual es especialmente importante para realizar mediciones precisas con separaciones métricas muy bajas. Para algunas aplicaciones operacionales supone la única solución técnica posible.

Los sistemas que emplean esas técnicas son ampliamente utilizados en algunas partes del mundo donde suponen una contribución muy importante a la seguridad en la navegación aérea. La medición de la altura, y del despejamiento del terreno, es uno de los parámetros más críticos en el vuelo de una aeronave. Cuando se utiliza en las etapas finales del aterrizaje, una alta precisión y un funcionamiento sin interferencias son características fundamentales para mejorar la seguridad.

Los RSMS se emplean fundamentalmente en operaciones a bajo nivel hasta una altura nominal de unos 1 500 m. En la gran mayoría de las aplicaciones se utiliza una antena que transmite y recibe de forma vertical. Para disminuir la dispersión y otros efectos indeseables se utiliza una reducción de potencia proporcional a la altura sobre el terreno.

4.1 Características de los RSMS

4.1.1 Transmisor

- Gama de frecuencias: 15,63-15,65 GHz
- Potencia de cresta: 30 dBmW
- Ganancia de antena: 13 dBi, lóbulos posteriores < 5 dBi
- Frecuencia de repetición de impulsos: 58 kHz
- Longitud del impulso (máxima): 500 ns
- Ciclo de trabajo (máximo): 3%
- Anchura de banda del impulso a 3,5 dB: 2 MHz.

4.1.2 Receptor

- Ganancia de antena: 13 dBi, lóbulos posteriores < 5 dBi
- Factor de ruido: 6 dB.

ANEXO 2

Criterios de protección para el servicio de radionavegación aeronáutica y posibilidad de compartición con los enlaces de conexión del SMS (Tierra-espacio) en la banda 15,4-15,7 GHz

1 Introducción

Un método básico para proteger los satélites no OSG de la interferencia inaceptable es establecer límites de p.i.r.e. máxima procedente de las estaciones de radionavegación aeronáutica y límites de p.i.r.e. mínima en las emisiones de las estaciones terrenas de enlaces de conexión.

Alternativamente, pueden establecerse únicamente límites de p.i.r.e máxima en las estaciones de radionavegación aeronáutica que definan el entorno de interferencia en el que puedan funcionar los enlaces de conexión. Esta alternativa parece más interesante debido a su mayor sencillez y a que permite la máxima flexibilidad en el diseño y explotación de los enlaces de conexión. Este método se considera en los puntos siguientes.

Cualquiera de estos métodos es un medio eficaz para eliminar la necesidad de coordinación, que no es conveniente en este caso.

2 Características de los sistemas de radionavegación aeronáutica

Se han identificado varios sistemas que funcionan en esta banda tales como los SBR, en tierra y en barcos, que se utilizan para la detección, localización y movimiento de aeronaves y de otros vehículos en otras zonas de aterrizaje de aeronaves; los ALS, los MPR y los RSMS. Los diagramas de antena de estos sistemas constituyen un elemento importante para determinar la p.i.r.e. en función del ángulo de elevación. Los diagramas de ganancia de la envolvente de antena y otras características pertinentes figuran en el Anexo 1.

3 Análisis

3.1 Interferencia impulsiva en las portadoras digitales

El Grupo de Tareas Especiales 4/4 de Radiocomunicaciones ha estudiado la interferencia causada por los radares a las portadoras digitales. Las mediciones se realizaron a lo largo de una amplia gama de frecuencias de repetición de impulsos (PRF) (1-100 kHz) y ciclos de trabajo, d , (0,01-100%) para velocidades de transmisión de datos de 2 Mbit/s a 45 Mbit/s en portadoras digitales con codificación por modulación por desplazamiento de fase cuaternaria (MDP-4) y corrección de errores en recepción (FEC) con relación 3/4 funcionando con una proporción de bits erróneos (BER) de 1×10^{-6} . Se ha elaborado una ecuación empírica a partir de los datos medidos

que puede utilizarse para relacionar la p.i.r.e. de cresta del radar de impulsos, E_p , con una p.i.r.e. efectiva, E_{ef} ; es decir, la p.i.r.e. que provocaría el mismo nivel de interferencia (véase la Recomendación UIT-R S.1068). La p.i.r.e. media real, E_{ave} , es igual a la p.i.r.e. de cresta veces el ciclo de trabajo. En estas condiciones, la ecuación empírica es:

$$E_{ef} = E_p - 15 \log (1 + 0,5(PRF/d)) \quad \text{dBW} \quad (1)$$

expresándose PRF en kHz y d en porcentaje.

Como la anchura del impulso, PW , es igual a (d/PRF) , la ecuación (1) puede escribirse de la forma siguiente:

$$E_{ef} = E_e - 15 \log (1 + 5/PW) \quad \text{dBW} \quad (2)$$

estando PW en μs .

Con una función de densidad espectral de potencia de la forma $[(\text{sen } x)/x]^2$ la densidad de potencia de cresta es aproximadamente 3,5 dB mayor que la densidad de potencia promediada a lo largo de una anchura de banda de $(2/PW)$. La anchura de banda a 3,5 dB (BW) (MHz) es aproximadamente $(1/PW)$. Teniendo esto en cuenta, la densidad de p.i.r.e. efectiva (E_{ef}/MHz) para las anchuras de banda de portadora del enlace de conexión (BW) (MHz) que son inferiores a $(1/PW)$ es:

$$E_{ef}/\text{MHz} = E_p - 10 \log (2/PW) + 3,5 - 15 \log (1 + 5/PW) \quad \text{dBW} \quad (3)$$

y para (BW) igual o mayor a $(1/PW)$, la (E_{ef}/MHz) promediada a lo largo de (BW) es:

$$E_{ef}/\text{MHz} = E_p - 10 \log (2/PW) + 3,5 - 15 \log (1 + 5/PW) - 10 \log [(BW) (PW)] \quad \text{dBW} \quad (4)$$

3.2 Límites de emisión en las estaciones de radionavegación aeronáutica

Los SBR pueden acomodarse en la banda 15,63-15,7 GHz. Desplazando la banda 15,45-15,65 GHz a 15,43-15,63 GHz, no es preciso considerar la interferencia causada a los enlaces de conexión en sentido Tierra-espacio.

El espacio fundamental de funcionamiento de los MPR es sobre los océanos. En la mayoría de los casos, los radares se encuentran más allá de la distancia de coordinación de las estaciones terrenas de enlaces de conexión, por lo que no es precisa la coordinación con dichas estaciones. En consecuencia, el funcionamiento de los MPR en la banda 15,4-15,7 GHz podría permitirse aún cuando existiesen limitaciones geográficas (véase el Anexo 3). Los RSMS normalmente funcionan en la banda 15,4-15,7 GHz y se pueden aplicar también restricciones geográficas.

Los valores de los parámetros en las ecuaciones (2), (3) y (4) para los sistemas de radionavegación aeronáutica ALS, MPR y RSMS figuran en el Anexo 1 junto con las funciones de ganancia de la envolvente de antena. Con esta información pueden calcularse los valores de E_{ef} en función del ángulo de elevación. La p.i.r.e. de cresta y la anchura del impulso están limitadas por las ecuaciones (2), (3) y (4). El ángulo de elevación, ϕ , se expresa en grados.

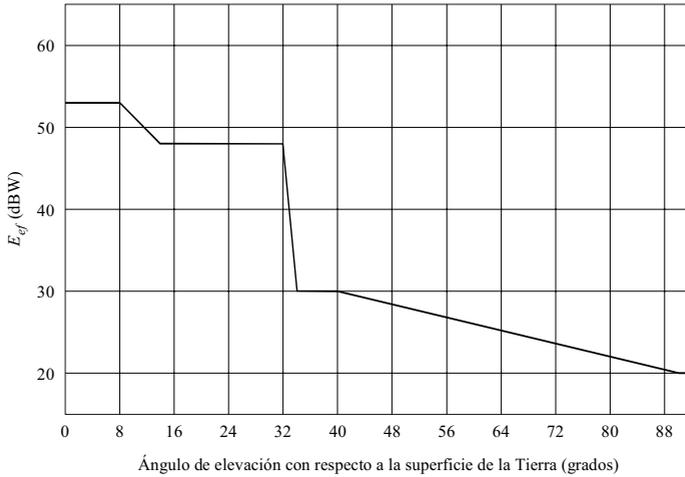
3.2.1 Límites de E_{ef} en los ALS

Para anchuras de banda de portadora de los enlaces de conexión superiores a 3 MHz:

$$E_{ef} = \begin{cases} 53 & \text{dBW} & \text{para } 0 \leq \varphi < 8 \\ 53 - 0,833(\varphi - 8) & \text{dBW} & \text{para } 8 \leq \varphi < 14 \\ 48 & \text{dBW} & \text{para } 14 \leq \varphi < 32 \\ 48 - 9(\varphi - 32) & \text{dBW} & \text{para } 32 \leq \varphi < 34 \\ 30 & \text{dBW} & \text{para } 34 \leq \varphi < 40 \\ 30 - 0,2(\varphi - 40) & \text{dBW} & \text{para } 40 \leq \varphi \leq 90 \end{cases}$$

Esta función se representa en la Fig. 1.

FIGURA 1
Límites de p.i.r.e. efectiva, E_{ef} , en los ALS



1340-01

3.2.2 Límites de E_{ef} en los radares multiobjetivo a bordo de aeronaves

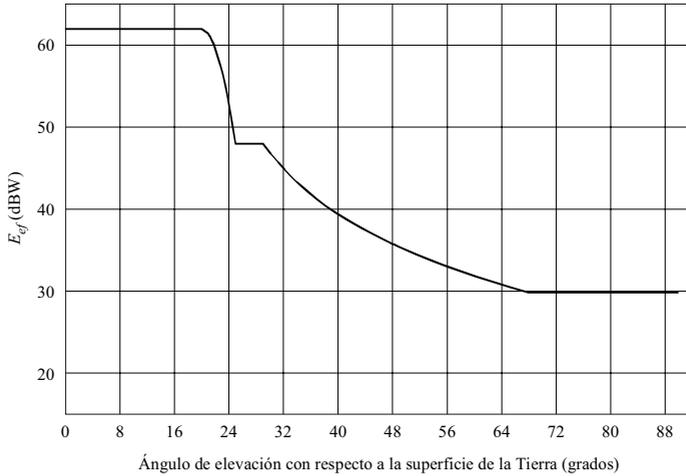
Para anchura de banda de portadora de los enlaces de conexión superiores a 1 MHz:

$$E_{ef} = \begin{cases} 62 & \text{dBW} & \text{para } 0 \leq \varphi < 20 \\ 62 - 0,56(\varphi - 20)^2 & \text{dBW} & \text{para } 20 \leq \varphi < 25 \\ 48 & \text{dBW} & \text{para } 25 \leq \varphi < 29 \\ 71,86 - 25 \log(\varphi - 20) & \text{dBW} & \text{para } 29 \leq \varphi < 68 \\ 29,8 & \text{dBW} & \text{para } 68 \leq \varphi \leq 90 \end{cases}$$

Esta función se representa en la Fig. 2.

En el caso de los sistemas de detección y medición por radar, E_{ef} es de $-13,1$ dBW con ángulos de elevación mayores de 0° .

FIGURA 2
Límites de p.i.r.e. efectiva, E_{ef} , en los MPR



1340-02

3.3 Influencia sobre la p.i.r.e. en el trayecto ascendente del enlace de conexión

La protección contra la interferencia en el trayecto ascendente debida a las estaciones de radionavegación aeronáutica puede lograrse proporcionando un valor adecuado a la p.i.r.e. del enlace ascendente de la estación terrena.

Para el caso de interferencia a una portadora MDP-4 con FEC de relación $3/4$, la relación portadora/interferencia, C/I , para una BER de 1×10^{-6} fue aproximadamente 9 dB en las mediciones descritas en el § 3.1. Esta relación, C/I , se produce cuando la interferencia procedente de otras fuentes no es significativa. Debido al reducido porcentaje de tiempo durante el cual una estación de radionavegación está funcionando y el contorno de -3 dB de su antena está en conjunción con un satélite, se supone que puede tolerarse una relación, C/I , de 9 dB durante este pequeño porcentaje de tiempo. Para una portadora MDP-4 sin codificar el valor de la relación, C/I , es de unos 12 dB.

La p.i.r.e. del enlace ascendente necesaria para superar estas envolventes de interferencia en función de la anchura de banda de portadora del enlace de conexión puede calcularse suponiendo que en un instante determinado sólo puede aparecer una fuente interferente de un tipo. Por regla general, pueden necesitarse unos valores de p.i.r.e. en la gama de 60 a 70 dBW.

4 Resumen

- Los límites de p.i.r.e. equivalente indicados en el § 3.2 son coherentes con el funcionamiento de los actuales sistemas de radionavegación aeronáutica.
- La especificación del entorno de interferencia máxima que deben aceptar los enlaces de conexión del SMS permite a los diseñadores y operadores de los enlaces de conexión una máxima flexibilidad a la hora de satisfacer sus requisitos de servicio y elimina la necesidad de especificar las altitudes de la órbita, los diagramas de la antena del satélite, etc., que pueden intervenir en la especificación de las p.i.r.e. mínimas.
- Las p.i.r.e. mínimas de la estación terrena de enlace de conexión necesarias para funcionar en el entorno de interferencia máxima indicado en el § 3.3 en el sentido Tierra-espacio pueden obtenerse fácilmente.

ANEXO 3

Distancias de coordinación entre estaciones terrenas de enlaces de conexión del SMS que funcionan en sentido Tierra-espacio y estaciones del servicio de radionavegación aeronáutica en la banda 15,4-15,7 GHz

1 Características del sistema de radionavegación aeronáutica

Se han identificado varios sistemas que funcionan en esta banda tales como los ALS y los MPR. En los siguientes puntos se indican las características y los análisis que deben realizarse para determinar las distancias umbrales de coordinación.

2 Distancias de coordinación

2.1 Análisis

La distancia de coordinación, D_c , necesaria para asegurar la protección de las estaciones del servicio de radionavegación aeronáutica contra la interferencia provocada por las estaciones terrenas de enlaces de conexión del SMS se calcula de la forma siguiente:

$$D_c = D_{fst} + D_{oth} + D_{as} \quad \text{km} \quad (5)$$

siendo:

- D_{fst} : distancia de visibilidad directa radioeléctrica total (km)
- D_{oth} : distancia sobre el horizonte correspondiente a las pérdidas sobre el horizonte necesarias (km)
- D_{as} : distancia de la aeronave a la superficie de aterrizaje (km) (se aplica a los ALS y a los RSMS)

$$D_{fst} = (2r h_1)^{0,5} + (2r h_2)^{0,5} \quad \text{km} \quad (6)$$

siendo:

r : radio de la Tierra considerado como 4/3 del radio geométrico para tener en cuenta la refracción atmosférica (8 500 km)

h_1 : altura de la estación del servicio de radionavegación aeronáutica (km)

h_2 : altura de la estación terrena de enlace de conexión (km)

$$L_{oth} = E_{esd} + 168,6 - L_{fsl} + G/T - I/N \quad \text{dB} \quad (7)$$

siendo:

L_{oth} : pérdida sobre el horizonte añadida a L_{fsl} (dB). (Esta función se muestra a continuación y en la Fig. 1 obtenida de las funciones del 5% para 15 GHz de la Recomendación UIT-R P.528; es decir, pérdidas rebasadas durante el 95% del tiempo)

E_{esd} : máxima densidad de p.i.r.e. de la estación terrena de enlace de conexión hacia el horizonte (se toma un valor de 54 dB(W/MHz))

L_{fsl} : pérdidas en el espacio libre calculadas para D_{fsl} (dB)

G/T : relación ganancia/temperatura de ruido de la estación del servicio de radionavegación aeronáutica (dB)

I/N : relación interferencia/ruido aceptable de la estación del servicio de radionavegación aeronáutica (dB).

Los valores de L_{oth} en función de D_{oth} son los que figuran en el Cuadro 1.

CUADRO 1

D_{oth} (km)	L_{oth} (dB)	D_{oth} (km)	L_{oth} (dB)	D_{oth} (km)	L_{oth} (dB)
0	0	175	78	350	104
25	24	200	82	375	107
50	45	225	86	400	110
75	57	250	90	425	113
100	64	275	94	450	116
125	69	300	98	475	118
150	74	325	101	500	120

Los valores de D_{oth} para otros valores de L_{oth} que no aparezcan en la lista anterior se determinan mediante la siguiente extrapolación:

$$D_{oth} = D_{ith} + 25[(L_{oth} - L_{ith})/(L_{jth} - L_{ith})] \quad \text{km} \quad (8)$$

siendo:

L_{ith} : siguiente valor más bajo de L_{oth} , en el Cuadro 1, determinado mediante la ecuación (7)

L_{jth} : siguiente valor más alto de L_{oth} , en el Cuadro 1, determinado mediante la ecuación (7).

2.2 Cálculo de las distancias de coordinación

A partir de las ecuaciones y de los métodos de cálculo, así como de algunos valores de los parámetros indicados en el § 2.1 y del resto de los valores de los parámetros necesarios, se han obtenido los siguientes valores de las distancias de coordinación que figuran en el Cuadro 2:

CUADRO 2

Parámetro	ALS	MPR	RSMS
h_1 (km)	7,6	15	1,5
h_2 (km)	0,01	0,01	0,01
D_{fst} (km)	372	518	172,7
D_{as} (km)	100	0	40
L_{fst} (dB)	167,7	170,6	160,9
G/T (dB)	-22,7	-2,0	-24,4
I/N (dB)	-10	-10	-10
L_{oth} (dB)	42,2	60	47,3
D_{oth} (km)	46,7	85,7	54,8
D_c (km)	518,7	603,7	267,5

Para los MPR puede utilizarse una distancia de coordinación de 600 km. El modo de funcionamiento dominante de los MPR es sobre zonas oceánicas y en la mayoría de los casos se encuentran a más de 600 km de las estaciones terrenas de enlace de conexión, lo que hará innecesaria la coordinación. Si las estaciones terrenas de enlaces de conexión están situadas tierra adentro, las zonas de funcionamiento sobre los océanos se amplían.

2.3 Reducción de los límites de la estación terrena

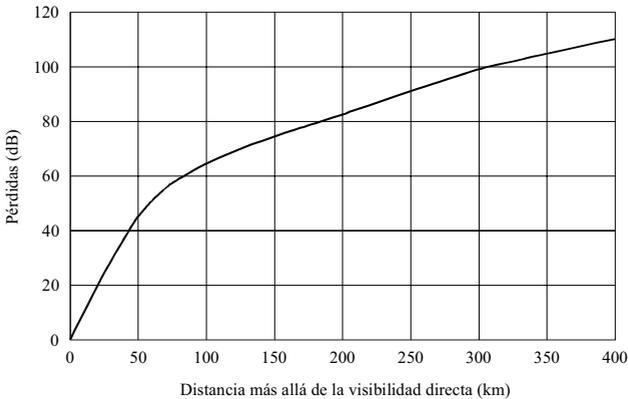
Reduciendo el límite máximo de densidad de p.i.r.e. hacia el horizonte de la estación terrena de enlace de conexión disminuye la distancia de coordinación. Utilizando la función de la Fig. 3, pueden determinarse las distancias de coordinación en función de E_{esd} , que figuran en el Cuadro 3:

CUADRO 3

E_{esd} (dB(W/MHz))	ALS (km)	MPR (km)	RSMS (km)
54	519	604	268
44	507	573	254
34	495	561	242
24	485	549	231

Es evidente que las distancias de coordinación para los ALS, los MPR y los RSMS cuando la distancia es muy superior a la de visibilidad directa no dependen de la densidad de p.i.r.e. radiada hacia el horizonte.

FIGURA 3
**Pérdidas añadidas a las pérdidas en el espacio libre
 con visibilidad directa**



1340-03

3 Resumen

- Los valores máximos de las emisiones procedentes de una estación terrena de enlace de conexión en el plano horizontal local deben limitarse a 54 dB(W/MHz).
- Con este límite se necesita una distancia de coordinación de unos 515 km para proteger a las estaciones de los ALS que funcionan en el servicio de radionavegación aeronáutica contra la interferencia inaceptable causada por las emisiones de las estaciones terrenas de enlaces de conexión. La distancia para los MPR es de unos 600 km y para los RSMS de 270 km.
- La distancia de coordinación para los ALS, los MPR y los RSMS no disminuye significativamente reduciendo el valor máximo de las emisiones admisibles procedentes de las estaciones terrenas de enlaces de conexión.

El método anterior puede utilizarse junto con otras técnicas de reducción para minimizar las distancias de separación durante la coordinación.

4 Medidas para disminuir la distancia de separación dentro de la distancia de coordinación

Deben tenerse en cuenta las siguientes consideraciones cuando es necesario situar una estación terrena de enlace de conexión que funcione en el sentido Tierra-espacio dentro de la distancia de coordinación:

- Normalmente las estaciones terrenas de enlaces de conexión tendrán anchuras de haz de antena inferiores a 1° y funcionarán con ángulos de elevación superiores a 5° . De esa forma se reducirá la p.i.r.e. hacia la estación de radionavegación aeronáutica y, por consiguiente, la distancia de separación.
 - Si los límites de exploración horizontal del ALS no incluyen el acimut hacia la estación terrena de enlace de conexión, el espacio aéreo para dicho sistema no está alineado con la citada estación, lo cual podría reducir la distancia de separación en un valor de hasta 100 km.
 - Puede considerarse que el emplazamiento geográfico de la estación terrena en el enlace de conexión aprovecha el bloqueo natural que ofrece el terreno, lo cual aumentará las pérdidas de propagación en el trayecto.
 - Se utiliza un cerco específicamente construido alrededor de la antena o antenas de la estación terrena de enlace de conexión para proporcionar aislamiento adicional hacia la estación de radionavegación aeronáutica.
 - Cualquier discriminación de antena de aeronave que exista cuando ésta se encuentre en el espacio aéreo del sistema de aterrizaje de aeronaves y esté utilizándose.
-

RECOMENDACIÓN UIT-R S.1341*

COMPARTICIÓN ENTRE LOS ENLACES DE CONEXIÓN DEL SERVICIO MÓVIL POR SATÉLITE Y EL SERVICIO DE RADIONAVEGACIÓN AERONÁUTICA EN EL SENTIDO ESPACIO-TIERRA EN LA BANDA 15,4-15,7 GHz Y PROTECCIÓN DEL SERVICIO DE RADIOASTRONOMÍA EN LA BANDA 15,35-15,4 GHz

(Cuestión UIT-R 242/4)

(1997)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que la Resolución 116 (CMR-95) de la Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Ginebra, 1995) solicita al UIT-R que realice estudios sobre la situación de compartición entre los enlaces de conexión (espacio-Tierra) del servicio móvil por satélite (SMS) y el servicio de radionavegación aeronáutica en la banda 15,4-15,7 GHz;
- b) que la banda 15,4-15,7 GHz está atribuida al servicio de radionavegación aeronáutica a título primario y que en ella se aplica el número 953 (S4.10) del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR);
- c) que la CMR-95 añadió una atribución al servicio fijo por satélite en esta banda para los enlaces de conexión de redes de satélites no geostacionarios (no OSG) del SMS en el sentido espacio-Tierra;
- d) que es necesario dar acomodo en esta banda a los enlaces de conexión (espacio-Tierra) de los sistemas de satélites no OSG;
- e) que las emisiones procedentes de los satélites pueden provocar interferencia inaceptable a las estaciones del servicio de radionavegación aeronáutica;
- f) que se han impuesto limitaciones a la densidad de flujo de potencia (dfp) de las emisiones procedentes de estaciones espaciales no geostacionarias para proteger el servicio de radionavegación aeronáutica de acuerdo con el número S5.511A del RR, sujetas a revisión por parte del UIT-R;
- g) que la coordinación de las emisiones de los satélites con las estaciones de radionavegación aeronáutica no se considera posible;
- h) que las emisiones procedentes de estaciones de radionavegación aeronáutica propagadas a lo largo de la superficie de la Tierra pueden provocar interferencia inaceptable a las estaciones terrenas de enlaces de conexión;
- j) que es preciso establecer métodos para determinar las distancias de coordinación y separación necesarias entre las estaciones terrenas de enlaces de conexión y las estaciones de radionavegación aeronáutica para proteger las citadas estaciones terrenas de enlaces de conexión;
- k) que de acuerdo con el número S5.511B del RR, no se permite a las estaciones de aeronave transmitir en la banda 15,45-15,65 GHz;
- l) que está muy extendido el uso de esta banda por el servicio de radionavegación aeronáutica en las estaciones a bordo de aeronaves, en tierra y marítimas;
- m) que las características técnicas y de explotación de las estaciones de radionavegación aeronáutica están razonablemente bien definidas;
- n) que las características técnicas y de explotación de los enlaces de conexión no están bien definidas;
- o) que los sistemas de satélite en esta gama de frecuencias normalmente no funcionan con ángulos de elevación bajos de la antena de la estación terrena;
- p) que se han realizado estudios con respecto al *considerando o*;

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de las Comisiones de Estudio 7 y 8 de Radiocomunicaciones.

- q) que la banda de frecuencias adyacente 15,35-15,4 GHz está atribuida al servicio de radioastronomía y a otros servicios pasivos y que es necesario protegerlos contra la interferencia perjudicial causada por emisiones procedentes de las estaciones espaciales (véase el número S5.511A del RR);
- r) que están prohibidas todas emisiones en la banda 15,35-15,4 GHz con arreglo al número S5.340 del RR o, salvo las indicadas en el número S5.341 del RR;
- s) que en la Recomendación UIT-R RA.769 figuran los niveles umbrales de interferencia perjudicial para el servicio de radioastronomía,

recomienda

- 1 que los enlaces de conexión del SMS se limiten a la banda 15,43-15,63 GHz (véase la Nota 1);
- 2 que provisionalmente la dfp en la superficie de la Tierra producida por emisiones procedentes de enlaces de conexión de un sistema espacial de satélites no OSG para todas las condiciones y cualquiera que sea el método de modulación no basen los valores indicados en el § 2.1 con la condición señalada en el § 2.2 (véase la Nota 2);
- 2.1 en la banda de frecuencias 15,43-15,63 GHz, siendo φ el ángulo de llegada (grados) por encima del plano del horizonte:

- 127	dB(W/m ²) en 1 MHz	para	$0 \leq \varphi < 20$
- 127 + 0,56 ($\varphi - 20$) ²	dB(W/m ²) en 1 MHz	para	$20 \leq \varphi < 25$
- 113	dB(W/m ²) en 1 MHz	para	$25 \leq \varphi < 29$
- 136,9 + 25 log ($\varphi - 20$)	dB(W/m ²) en 1 MHz	para	$29 \leq \varphi < 31$
- 111	dB(W/m ²) en 1 MHz	para	$31 \leq \varphi \leq 90$

- 2.2 que estos límites se relacionen con la dfp que se obtendría suponiendo condiciones de propagación en espacio libre;
- 3 que con los límites de dfp indicados en el *recomienda* 2 no se realice la coordinación de las emisiones por satélite con las estaciones receptoras del servicio de radionavegación aeronáutica;
- 4 que los radares de superficie (SBR) descritos en el Anexo 1 no funcionen en la banda 15,43-15,63 GHz;
- 5 que la distancia umbral para la coordinación de las emisiones procedentes de estaciones del servicio de radionavegación aeronáutica con respecto a estaciones terrenas de enlaces de conexión del SMS con una ganancia de antena de estación terrena en el plano horizontal de 11,5 dBi sea:
- 150 km desde el segmento terrestre en los sistemas de aterrizaje de aeronaves (ALS);
 - 600 km desde las aeronaves que utilizan radares de carácter general;
 - 60 km desde la superficie de aterrizaje de las aeronaves para los sistemas de detección y medición por radar (RSMS);
- 6 que las estaciones terrenas de enlaces de conexión limiten su funcionamiento a ángulos por encima del plano horizontal de al menos 5°;
- 7 que las emisiones procedentes de los enlaces de conexión de un sistema espacial de satélites no OSG para toda condición y cualquiera que sea el método de modulación tengan en cuenta los niveles umbrales que figuran en la Recomendación UIT-R RA.769 para la banda 15,35-15,4 GHz (véase la Nota 3).
- 8 que se consulte la información adicional contenida en los Anexos 1, 2 y 3.

NOTA 1 – La anchura de banda indicada en el *recomienda* 1 es más pequeña que la atribuida por la CMR-95 a los enlaces de conexión del SMS no OSG. Se recomienda mantener esta diferencia para facilitar la compartición entre los enlaces de conexión del SMS no OSG y el servicio de radionavegación aeronáutica. El *recomienda* 1 será revisado posteriormente, de acuerdo con los resultados de una futura CMR.

NOTA 2 – No se ha estudiado aún la posibilidad de diseñar y explotar enlaces de conexión en sentido espacio-Tierra con los límites de dfp indicados en el *recomienda* 2.1. Además, los valores provisionales de dfp indicados en el *recomienda* 2.1 deben reconsiderarse para garantizar la protección del servicio de radionavegación aeronáutica.

NOTA 3 – Pueden imponerse limitaciones adicionales en el diseño y explotación de los enlaces de conexión espacio-Tierra del SMS para tener en cuenta los niveles umbrales del servicio de radioastronomía señalados en el *recomienda* 7 de la Recomendación UIT-R RA.769.

ANEXO 1

Sistemas de radionavegación aeronáutica en la banda 15,4-15,7 GHz**1 Radares de superficie (SBR-Surface based radars)**

Los SBR situados en tierra y en barcos se utilizan para la detección, localización y movimiento de aeronaves y de otros vehículos en la superficie de los aeropuertos y en otras zonas de aterrizaje de aeronaves.

1.1 Diagramas de antena

- Anchura de haz nominal a 3 dB: < 3,5° vertical, cosecante invertida a -31°
0,35° horizontal
- Gama de frecuencias: 15,65-16,7 GHz
- Polarización: circular
- Ganancia típica: 43 dBi
- Máximo nivel del lóbulo lateral: 25 dB por debajo de la ganancia de cresta
- Máximo nivel del lóbulo posterior: 35 dB por debajo de la ganancia de cresta
- Gama de inclinación vertical: ± 1,5°
- Máxima gama de exploración horizontal: 360°.

1.1.1 Diagrama de la envolvente del ángulo de elevación de antena

Basándose en los datos medidos y en las especificaciones del nivel del lóbulo lateral y con la ganancia de cresta dirigida a +1,5°, se define un diagrama de la envolvente del ángulo de elevación de la forma siguiente, siendo φ el ángulo de elevación (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 43 & \text{dBi} & \text{para} & 0 \leq \varphi < 4 \\ 43 - 5(\varphi - 4) & \text{dBi} & \text{para} & 4 \leq \varphi < 9 \\ 18 & \text{dBi} & \text{para} & 9 \leq \varphi < 16 \\ 43,2 - 21 \log \varphi & \text{dBi} & \text{para} & 16 \leq \varphi < 48 \\ 8 & \text{dBi} & \text{para} & 48 \leq \varphi \leq 90 \end{cases}$$

1.1.2 Diagrama de la envolvente del acimut de antena

Basándose en los datos medidos y en las especificaciones del nivel del lóbulo lateral, se define el diagrama de ganancia de acimut de la forma siguiente, siendo φ el ángulo acimutal relativo (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 43 - 110\varphi^2 & \text{dBi} & \text{para} & 0 \leq \varphi < 0,4767 \\ 18 & \text{dBi} & \text{para} & 0,4767 \leq \varphi < 0,72 \\ 17,07 - 6,5 \log \varphi & \text{dBi} & \text{para} & 0,72 \leq \varphi < 48 \\ 8 & \text{dBi} & \text{para} & 48 \leq \varphi \leq 180 \end{cases}$$

1.2 Otras características**1.2.1 Transmisión**

- p.i.r.e. de cresta: 86 dBW
- Frecuencia de repetición de impulsos: 8 192 Hz
- Duración del impulso: 0,04 μ s
- Anchura de banda del impulso a 3,5 dB: 25 MHz.

1.2.2 Recepción

- Ganancia de antena típica: 43 dBi
- Factor de ruido típico: 6,2-6,9 dB.

2 Sistemas de aterrizaje de aeronaves (ALS – Aircraft landing systems)

Los ALS son polivalentes y se utilizan en los barcos, como sistemas portátiles o permanentes en tierra y para aterrizajes de lanzadera (sistema de aterrizaje por haz de exploración de microondas (MSBLS – Microwave scanning beam landing system)). Algunas de las características varían con las aplicaciones en concreto.

2.1 Diagramas de antena de la estación en la superficie

Los diagramas de antena son similares para todas las aplicaciones incluidos los MSBLS. Las gamas de exploración varían con la aplicación. Las gamas indicadas a continuación cubren todas las aplicaciones.

El complemento de antena del ALS consiste en una antena de elevación y una antena de acimut.

La parte de antena de elevación del ALS se utiliza para transmitir a la aeronave datos sobre el ángulo vertical:

- anchura de haz nominal a 3 dB: 1,3° vertical
40° horizontal
- gama de frecuencias: 15,4-15,7 GHz
- polarización: horizontal y vertical
- ganancia típica: 28 dBi
- máximo nivel del lóbulo lateral: 17 dB por debajo de la ganancia de cresta en ambos planos
- máxima gama de exploración vertical: 0° a 30°.

La parte de antena de acimut del ALS se utiliza para transmitir a la aeronave información de acimut:

- anchura de haz nominal a 3 dB: 2,0° horizontal
6,5° vertical
- el diagrama vertical se modifica para lograr al menos una ganancia de 20 dBi a 20° por encima del horizonte
- gama de frecuencias: 15,4-15,7 GHz
- polarización: horizontal y vertical
- ganancia típica: 33 dBi
- máximo nivel del lóbulo lateral: 17 dB por debajo de la ganancia de cresta en ambos planos
- máxima gama de exploración horizontal: ± 35°.

2.1.1 Diagrama combinado de la envolvente del ángulo de elevación de antena

Se define, de la forma siguiente, un diagrama combinado de la envolvente del ángulo vertical basándose en los datos medidos, siendo φ el ángulo de elevación (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 33 & \text{dBi} & \text{para } 0 \leq \varphi < 8 \\ 33 - 0,833(\varphi - 8) & \text{dBi} & \text{para } 8 \leq \varphi < 14 \\ 28 & \text{dBi} & \text{para } 14 \leq \varphi < 32 \\ 28 - 9(\varphi - 32) & \text{dBi} & \text{para } 32 \leq \varphi < 34 \\ 10 & \text{dBi} & \text{para } 34 \leq \varphi < 40 \\ 10 - 0,2(\varphi - 40) & \text{dBi} & \text{para } 40 \leq \varphi \leq 90 \end{cases}$$

2.1.2 Diagramas del acimut de antena

Se define el diagrama de la envolvente del acimut de la antena de elevación de la forma siguiente, siendo φ el ángulo acimutal relativo (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 28 - 0,0062 \varphi^2 & \text{dBi para } 0 \leq \varphi < 70 \\ -2,37 & \text{dBi para } 70 \leq \varphi \leq 180 \end{cases}$$

El diagrama de la envolvente del acimut de la antena de acimut se define de la forma siguiente, siendo φ el ángulo acimutal relativo (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 33 - 2 \varphi^2 & \text{dBi para } 0 \leq \varphi < 3 \\ 15 & \text{dBi para } 3 \leq \varphi < 5 \\ 32,5 - 25 \log \varphi & \text{dBi para } 5 \leq \varphi < 48 \\ -9,53 & \text{dBi para } 48 \leq \varphi \leq 180 \end{cases}$$

2.2 Otras características

2.2.1 Transmisión

- p.i.r.e. de cresta: 71 dBW
- Frecuencia de repetición de impulsos: 3 334 Hz
- Duración del impulso: 0,333 μ s
- Anchura de banda del impulso a 3,5 dB: 3 MHz.

2.2.2 Recepción

- Ganancia de antena típica: 8 dBi
- Factor de ruido típico: 8 dB.

3 Radares de aeronave multifunción (MPR – Multipurpose radars)

Se trata de MPR de radionavegación, radiolocalización y meteorológicos.

3.1 Diagramas de antena

La antena es una parábola de aproximadamente 0,3 m de diámetro que es explorada vertical y horizontalmente con respecto al rumbo y actitud de la aeronave:

- anchura de haz nominal a 3 dB: 4,5°
- gama de frecuencias: 15,4-15,7 GHz
- polarización: vertical
- ganancia típica: 30 dBi
- gama máxima de exploración horizontal: $\pm 45^\circ$
- gama máxima de exploración vertical: $\pm 20^\circ$.

El diagrama de la envolvente de la antena de elevación se define de la forma siguiente, siendo φ el ángulo acimutal relativo (grados):

$$G(\varphi) = \begin{cases} 30 & \text{dBi para } 0 \leq \varphi < 20 \\ 30 - 0,56(\varphi - 20)^2 & \text{dBi para } 20 \leq \varphi < 25 \\ 16 & \text{dBi para } 25 \leq \varphi < 29 \\ 39,86 - 25 \log(\varphi - 20) & \text{dBi para } 29 \leq \varphi < 68 \\ -2,17 & \text{dBi para } 68 \leq \varphi \leq 180 \end{cases}$$

3.2 Otras características

3.2.1 Transmisión

- p.i.r.e. de cresta: 70 dBW
- Frecuencia de repetición de impulsos: 800 Hz
- Duración del impulso: 2 μ s
- Anchura de banda del impulso a 3,5 dB: 0,5 MHz.

3.2.2 Recepción

- Ganancia de antena típica: 30 dBi
- Factor de ruido típico: 8 dB.

4 Sistema de detección y medición por radar (RSMS – Radar sensing and measurement system)

Las técnicas de medición que utilizan tecnología de radar a 15 GHz son particularmente adecuadas para pequeñas aeronaves, incluidos los helicópteros, porque ofrecen la ventaja de ser equipos compactos y ligeros con una buena directividad de antena y un comportamiento más que suficiente para la mayoría de las aplicaciones operacionales de radionavegación, que no es posible obtener a frecuencias más bajas debido a la propagación o a otras razones. Para su utilización en modo de medición de alturas esta banda de frecuencias más elevada proporciona algunos beneficios en el diseño del sistema tales como un acoplamiento cruzado inferior y una ausencia de los efectos de triangulación, lo cual es especialmente importante para realizar mediciones precisas con separaciones muy bajas (métricas). Para algunas aplicaciones operacionales supone la única solución técnica posible.

Los sistemas que emplean esas técnicas son ampliamente utilizados en algunas partes del mundo donde suponen una contribución muy importante a la seguridad en la navegación aérea. La medición de la altura, y del despejamiento del terreno, es uno de los parámetros más críticos en el vuelo de una aeronave, cuando se utiliza en las etapas finales del aterrizaje. Una alta precisión y un funcionamiento sin interferencias son características fundamentales para mejorar la seguridad.

Los RSMS se emplean fundamentalmente en operaciones a bajo nivel hasta una altura nominal de unos 1 500 m. En la gran mayoría de las aplicaciones se utiliza una antena que transmite y recibe de forma vertical. Para disminuir la dispersión y otros efectos indeseables se utiliza una reducción de potencia proporcional a la altura sobre el terreno.

4.1 Características de los RSMS

4.1.1 Transmisor

- Gama de frecuencias: 15,63-15,65 GHz
- Potencia de cresta: 30 dBmW
- Ganancia de antena: 13 dBi, lóbulos posteriores < 5 dBi
- Frecuencia de repetición de impulsos: 58 kHz
- Longitud del impulso (máxima): 500 ns
- Ciclo de trabajo (máximo): 3%
- Anchura de banda del impulso a 3,5 dB: 2 MHz.

4.1.2 Receptor

- Ganancia de antena: 13 dBi, lóbulos posteriores < 5 dBi
- Factor de ruido: 6 dB.

ANEXO 2

CrITERIOS de protección para el servicio de radionavegación aeronáutica y posibilidad de compartición con los enlaces de conexión del SMS (espacio-Tierra) en la banda 15,4-15,7 GHz y protección del servicio de radioastronomía en la banda 15,35-15,4 GHz

1 Características de los sistemas de radionavegación aeronáutica

Se han identificado varios sistemas que funcionan en esta banda, entre los que pueden citarse los SBR situados en tierra y en barcos, que se utilizan para la detección, la localización y movimiento de aeronaves y de otros vehículos en otras zonas de aterrizaje de aeronaves, los ALS, los MPR y los RSMS. Los diagramas de antena de estos sistemas constituyen un elemento importante para determinar la dfp en función del ángulo de elevación. En el Anexo 1 figuran los diagramas de las envolventes de antena y otras características pertinentes.

2 Análisis

2.1 Límites de dfp en caso más desfavorable

La expresión general para el cálculo de la dfp en este caso es:

$$dfp \leq -217,6 + 10 \log B - 20 \log \lambda - G/T + I/N \quad \text{dB(W/m}^2\text{) en B} \quad (1)$$

siendo:

B: anchura de banda (Hz)

λ : longitud de onda (m)

G/T: relación ganancia de antena/temperatura de ruido (dB)

I/N: relación interferencia admisible/ruido (dB).

Como estos sistemas son de radionavegación aeronáutica y se consideran como servicios de seguridad, los requisitos de protección pueden ser más estrictos que para otros servicios. Suponiendo un valor límite de la relación *I/N* de -10 dB, la solución de la ecuación (1) para los parámetros de los radares de detección de superficie que figuran en el § 2.1 da lugar a un límite de dfp de -146 dB(W/m²) en 1 MHz. La solución de la ecuación (1) para los parámetros de los sistemas que figuran en el Anexo 1 da lugar a unos límites de dfp de -111 dB(W/m²) en 1 MHz para los sistemas de aterrizaje de aeronave y los sistemas de detección y medición por radar y de -133 dB(W/m²) en 1 MHz para los radares multifunción a bordo de aeronave. Estos valores se basan en las máximas ganancias de antena para estos sistemas.

El límite de dfp de -146 dB(W/m²) en 1 MHz supone la utilización de antenas de estación terrena de gran tamaño (más de 15 m de diámetro) que no se consideren prácticas (véase el § 2.3). Sin embargo, los radares de detección de superficie en tierra y en barcos pueden acomodarse en la banda 15,63-15,7 GHz y ello podría eliminar esta restricción en una banda de enlaces de conexión de 15,43-15,63 GHz.

La zona fundamental de funcionamiento de los radares multifunción a bordo de aeronaves es sobre los océanos, por lo que en la mayoría de los casos el radar se encuentra más allá de la distancia de coordinación de las estaciones terrenas de enlaces de conexión, lo cual evita la necesidad de coordinar con dichas estaciones. En consecuencia, el funcionamiento de estos radares en la banda 15,4-15,7 GHz podría permitirse aun cuando aparecieran ciertas limitaciones de tipo geográfico (véase el Anexo 3).

Los RSMS no imponen restricciones significativas a la dfp, pero pueden aplicarse restricciones geográficas.

Un límite de dfp de -133 dB(W/m²) en 1 MHz con bajos ángulos de elevación de llegada podría limitar indebidamente el establecimiento de estaciones terrenas de enlace de conexión del SMS. Una dfp de -127 dB(W/m²) en 1 MHz arroja diámetros de antena de la estación terrena iguales a la mitad de los impuestos por una dfp de -133 dB(W/m²) en 1 MHz (véase el § 2.3). Como el MPR utiliza una antena de exploración de haz estrecho, se producirá interferencia durante cortos periodos de tiempo cuando su haz principal esté dirigido hacia un satélite. Además, el funcionamiento normal de

dicho radar no necesita considerarse como un servicio de seguridad. En consecuencia, se podría tolerar un aumento del ruido del sistema de hasta el 40% durante cortos periodos de tiempo, lo que se traduce en un límite de d_{fp} de -127 dB(W/m²) en 1 MHz.

2.2 Límites de d_{fp} en función del ángulo de llegada

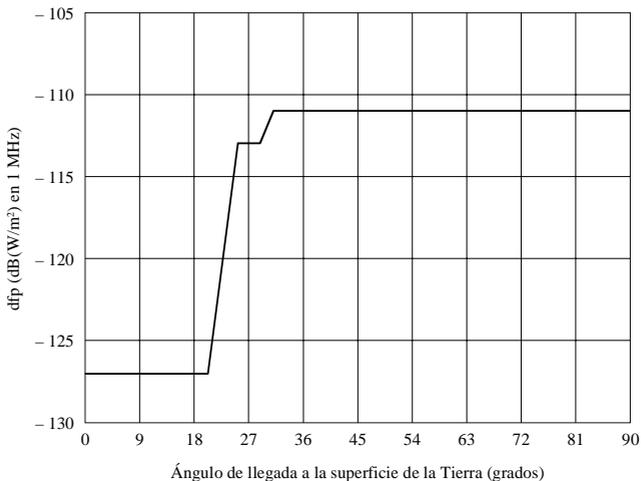
Según lo indicado en el § 2.1, los ALS y los MPR funcionarían en la banda 15,4-15,7 GHz, incluida la banda 15,43-15,63 GHz compartida con los enlaces de conexión.

Combinando los valores de d_{fp} indicados en el § 2.1 con las funciones de ganancia de antena señaladas en los § 2 y 3 del Anexo 1 se obtienen los límites de d_{fp} indicados a continuación y representados en la Fig. 1, expresándose φ , en grados:

$$d_{fp} \begin{cases} \leq -127 & \text{dB(W/m}^2\text{) en 1 MHz} & \text{para } 0 \leq \varphi < 20 \\ \leq -127 + 0,56(\varphi - 20)^2 & \text{dB(W/m}^2\text{) en 1 MHz} & \text{para } 20 \leq \varphi < 25 \\ \leq -113 & \text{dB(W/m}^2\text{) en 1 MHz} & \text{para } 25 \leq \varphi < 29 \\ \leq -136,9 + 25 \log(\varphi - 20) & \text{dB(W/m}^2\text{) en 1 MHz} & \text{para } 29 \leq \varphi < 31 \\ \leq -111 & \text{dB(W/m}^2\text{) en 1 MHz} & \text{para } 31 \leq \varphi \leq 90 \end{cases}$$

FIGURA 1

Límites máximos de d_{fp} del satélite (ALS, MPR y RSMS)



1341-01

2.3 Influencia sobre los parámetros del enlace de conexión

Las emisiones por satélite siempre se recibirán con ángulos de llegada bajos en la superficie de la Tierra. Para ángulos bajos, el límite de dfp es $-127 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz. El diámetro de una antena de estación terrena D para un valor de dfp determinado puede calcularse mediante la expresión:

$$D = \left[(C/N)_t (kTB / dfp) (4M / \pi \eta) \right]^{0,5} \quad \text{m} \quad (2)$$

siendo:

- $(C/N)_t$: relación portadora/ruido umbral
- k : constante de Boltzmann
- T : temperatura de ruido del sistema de recepción (K)
- B : anchura de banda (Hz) como se utiliza en la dfp
- M : margen
- η : eficacia de la abertura de antena.

Las estaciones terrenas de enlaces de conexión del SMS están diseñadas normalmente para ofrecer una disponibilidad del enlace de aproximadamente el 99,99%. Para el funcionamiento con ángulos de elevación inferiores a 20° (dependiendo de la zona hidrometeorológica de funcionamiento) el requisito de margen de desvanecimiento debido a la lluvia en combinación con la necesidad de satisfacer el límite de dfp de $-127 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz puede obstaculizar la implantación de estaciones terrenas de enlaces de conexión del SMS en la banda de frecuencias 15,43-15,63 GHz.

Suponiendo un valor de $(C/N)_t$ de 12 dB, un valor de T de 24 dB(K), un valor de η de 0,6 y valores de dfp de $-127 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz, $-133 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz y $-146 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz en la ecuación (2), se obtienen los siguientes valores de D , que figuran en el Cuadro 1:

CUADRO 1

M (dB)	dfp		
	$-127 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz	$-133 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz	$-146 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz
	D (m)	D (m)	D (m)
7	1,7	3,4	15
10	2,4	4,8	22
13	3,4	6,8	30,4
16	4,8	9,6	43
19	6,8	13,6	61
22	9,6	19,2	86
25	13,6	27,1	121
28	19,2	38,3	171

2.4 Interferencia causada por los satélites no OSG a los receptores del servicio de radioastronomía en la banda 15,35-15,4 GHz

En la Recomendación UIT-R RA.769 aparecen los niveles umbrales de interferencia perjudicial para servicio de radioastronomía primario en la banda 15,35-15,4 GHz. Estos niveles son de $-156 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz y $-233 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz en la superficie de la Tierra. Suponiendo que el valor por Hz puede extrapolarse a 1 MHz, resultaría un valor de $-173 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz. Para ángulos de llegada de hasta unos 20° se aplica un valor de $-127 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz y para ángulos por encima de unos 30° el valor es de $-111 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en 1 MHz en la banda 15,43-15,63 GHz. Ello exige una discriminación de aproximadamente 46 dB a 15,4 GHz y de 62 dB por encima de 30° . El valor de 62 dB puede lograrse con un filtro de 6 polos (rizado de 0,1 dB) a 30 MHz con una banda de paso de

50 MHz. El funcionamiento de los enlaces espacio-Tierra en las proximidades de 15,4 GHz no parece posible. No obstante, si la banda 15,4-15,43 GHz no es utilizada por los enlaces de conexión se dispondría de 30 MHz de banda de guarda a la que podrían aplicarse filtros paso banda u otros medios para proteger el servicio de radioastronomía en la banda 15,35-15,4 GHz.

Los niveles de emisión fuera de banda de los enlaces de conexión deben tener en cuenta las necesidades del servicio de radioastronomía en la banda 15,35-15,4 GHz.

3 Resumen

Los límites de dfp indicados en el § 2.2 son necesarios para proteger el servicio de radionavegación aeronáutica contra la interferencia procedente de los enlaces de conexión en sentido espacio-Tierra que funcionan en 15,4-15,7 GHz.

ANEXO 3

Distancias de coordinación entre estaciones terrenas de enlaces de conexión del SMS que funcionan en el sentido espacio-Tierra y estaciones del servicio de radionavegación aeronáutica en la banda 15,4-15,7 GHz

1 Características del sistema de radionavegación aeronáutica

Se han identificado varios sistemas que funcionan en esta banda, incluyendo los ALS y los MPR. En los siguientes puntos se indican las características y los análisis que deben realizarse para determinar las distancias de coordinación.

2 Distancias de coordinación

2.1 Análisis

La distancia de coordinación, D_c , necesaria para asegurar que las estaciones de radionavegación aeronáutica no producen interferencia potencialmente inaceptable a las estaciones terrenas de enlaces de conexión del SMS, puede determinarse de la forma siguiente:

$$D_c = D_{fsl} + D_{oth} + D_{as} \quad \text{km} \quad (3)$$

siendo:

- D_{fsl} : distancia de visibilidad radioeléctrica total (km)
- D_{oth} : distancia sobre el horizonte correspondiente a las pérdidas sobre el horizonte necesarias (km)
- D_{as} : distancia desde la superficie de aterrizaje (km) (se aplica a los ALS y a los RSMS)

$$D_{fsl} = (2r h_1)^{0,5} + (2r h_2)^{0,5} \quad \text{km} \quad (4)$$

siendo:

- r : radio de la Tierra considerado como 4/3 del radio geométrico para tener en cuenta la refracción atmosférica (8500 km)
- h_1 : altura de la estación del servicio de radionavegación aeronáutica (km)
- h_2 : altura de la estación terrena de enlace de conexión (km)

$$L_{oth} = E_{ef}/\text{MHz} + 168,6 - L_{fsl} + G(\varphi) - 10 \log T - I/N \quad \text{dB} \quad (5)$$

siendo:

- L_{oth} : la pérdida sobre el horizonte añadida a L_{fst} (dB). (Esta función se muestra a continuación y en la Fig. 2 obtenida de las funciones del 5% para 15 GHz de la Recomendación UIT-R P.528; es decir, pérdidas rebasadas durante el 95% del tiempo.)
- E_{ef}/MHz : máxima densidad de p.i.r.e. efectiva de la estación del servicio de radionavegación aeronáutica hacia el horizonte (véase el Anexo 2 de la Recomendación UIT-R S.1340)
- L_{fst} : pérdidas en el espacio libre calculadas para D_{fst} (dB)
- $G(\varphi)$: ganancia de la antena del enlace de conexión en función del ángulo, φ , por encima del horizonte (dBi)
- T : temperatura de ruido de la estación terrena (K)
- I/N : relación interferencia/ruido aceptable de la estación terrena de enlace de conexión (dB).

El valor de D_{oth} para un valor determinado de L_{oth} se determina mediante el Cuadro 2:

CUADRO 2

D_{oth} (km)	L_{oth} (dB)	D_{oth} (km)	L_{oth} (dB)	D_{oth} (km)	L_{oth} (dB)
0	0	175	78	350	104
25	24	200	82	375	107
50	45	225	86	400	110
75	57	250	90	425	113
100	64	275	94	450	116
125	69	300	98	475	118
150	74	325	101	500	120

Los valores de D_{oth} para otros valores de L_{oth} que no aparezcan en el Cuadro 2 se determinan mediante la siguiente interpolación:

$$D_{oth} = D_{ith} + 25 \left[(L_{oth} - L_{ith}) / (L_{jth} - L_{ith}) \right] \quad \text{km} \quad (6)$$

siendo:

L_{ith} : siguiente valor más bajo de L_{oth} en el Cuadro 2, determinado mediante la ecuación (5)

L_{jth} : siguiente valor más alto de L_{oth} en el Cuadro 2, determinado mediante la ecuación (5).

2.2 Cálculo de las distancias de coordinación

Los siguientes parámetros del Cuadro 3 se utilizan para determinar las distancias de coordinación.

Si el plano horizontal se encuentra en los lóbulos laterales de la antena de la estación terrena, entonces:

$$L_{oth} \text{ (dB)} = 87,2 - 25 \log (\varphi) \quad \text{para los ALS} \quad (7)$$

$$L_{oth} \text{ (dB)} = 75,0 - 25 \log (\varphi) \quad \text{para los MBR}$$

La ganancia en la envolvente de lóbulo lateral toma la expresión $29 - 25 \log \varphi$ (dBi), estando, φ , en grados.

Utilizando la ecuación (7) para L_{oth} y determinando las distancias correspondientes mediante las ecuaciones (6) y (3) se obtienen los valores para el ALS y el MPR, que figuran en el Cuadro 4. Las distancias del RSMS corresponden a la visibilidad directa.

CUADRO 3

Parámetro	ALS	MBR	RSMS
h_1 (km)	0,01	15	1,5
h_2 (km)	0,01	0,01	0,01
D_{fst} (km)	26	518	25 ⁽¹⁾
D_{as} (km)	0	0	40
L_{fst} (dB)	145	171	No se aplica
10 log T (dB(K))	24	24	24
I/N (dB)	-10	-10	-10
E_{ef} /MHz (dBW)	48,2	62	-13,1
L_{oth} (dB)	69,7	57,4	0
D_{oth} (km)	129	77	0
D_c (km)	155	595	65

⁽¹⁾ Esto se basa en la propagación en el espacio libre para un ángulo de llegada en la estación terrena de 3,2 °.

CUADRO 4

Ángulo de elevación, ϕ (grados)	Distancias de coordinación (km)		
	ALS	MPR	RSMS
5	155	595	65
10	120	578	54
15	104	569	47
20	96	565	
25	91	562	
30	87	560	

El modo de funcionamiento predominante de los MPR es sobre zonas oceánicas por lo cual, en la mayoría de los casos, el radar se encontrará a más de 600 km de las estaciones terrenas de enlaces de conexión, lo que hará innecesaria la coordinación. Si las estaciones terrenas de enlaces de conexión están situadas tierra adentro, las zonas de funcionamiento sobre los océanos se amplían.

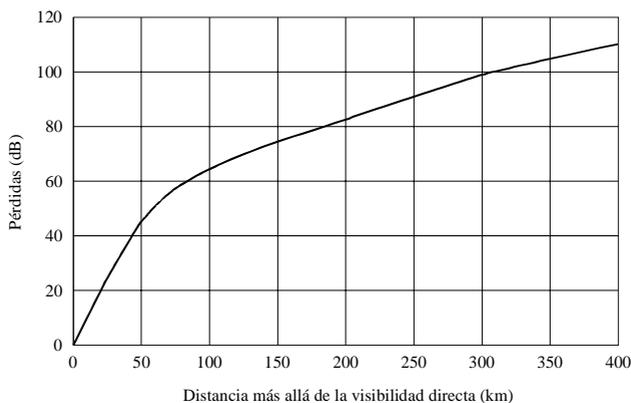
3 Factores de reducción para disminuir la distancia de separación dentro de la distancia de coordinación

Deben tenerse en cuenta las siguientes consideraciones cuando es necesario situar una estación terrena de enlace de conexión que funcione en sentido espacio-Tierra dentro de la distancia de coordinación.

- Normalmente las estaciones terrenas de enlaces de conexión tendrán anchuras de haz de antena inferiores a un grado y funcionarán con ángulos de elevación superiores a 5°. De esa forma puede obtenerse una notable discriminación de antena de estación terrena con respecto a las emisiones interferentes en la superficie.
- Las estaciones de radionavegación aeronáutica en la superficie pueden proporcionar también discriminación de antena adicional dependiendo de su funcionamiento. Ése es el caso especialmente de los sistemas ALS donde los límites de exploración horizontal no incluyen el acimut hacia la estación terrena (véase el Anexo 1).

- Se utiliza un cerco específicamente construido alrededor de la antena o antenas de la estación terrena de enlace de conexión para proporcionar discriminación de recepción adicional a dicha estación terrena.
- Puede considerarse que el emplazamiento geográfico de la estación terrena del enlace de conexión aprovecha el bloqueo natural que ofrece el terreno, lo cual aumentará las pérdidas de propagación en el trayecto.

FIGURA 2
Pérdidas añadidas a las pérdidas en el espacio libre
con visibilidad directa



1341-02

4 Resumen

- En el Anexo 3 figura un método de determinación de las distancias de coordinación necesarias para proteger las estaciones terrenas de enlaces de conexión contra la interferencia producida por estaciones de radionavegación aeronáutica en la banda 15,4-15,7 GHz.
- Este método también puede utilizarse junto con técnicas de reducción de la interferencia para minimizar las distancias de separación durante la coordinación.
- Con el ángulo de elevación limitado a 5° de manera que únicamente los lóbulos laterales de la antena de la estación terrena de enlace de conexión se dirigen hacia el horizonte, es razonable suponer para los ALS una distancia del orden de 150 km, y de 60 km para los RSMS, medidas desde la superficie de aterrizaje.
- Los MPR pueden funcionar sin coordinación a distancias superiores a 600 km de la estación terrena del enlace de conexión (por ejemplo, sobre zonas oceánicas).

RECOMENDACIÓN UIT-R S.1428-1

**Diagramas de radiación de referencia de estación terrena del SFS
para su utilización en la evaluación de interferencias
relativas a satélites no OSG en las bandas de
frecuencias entre 10,7 GHz y 30 GHz**

(Cuestión UIT-R 42/4)

(2000-2001)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que para las antenas de estación terrena en el servicio fijo por satélite (SFS) la Recomendación UIT-R S.465 presenta un diagrama de radiación de antena de referencia constituido por la envolvente de los valores máximos de lóbulos laterales;
- b) que son necesarios diagramas de referencia de antena con envolvente de cresta para los cálculos de interferencias que implican a un receptor no móvil y a una fuente de interferencia única no móvil para asegurar que se considera el caso más desfavorable, y que en el SFS predominaron estas circunstancias en el pasado;
- c) que en los casos en que existen múltiples fuentes interferentes o receptores cuyas posiciones varían sustancialmente con el tiempo, el nivel de interferencia recibido depende inevitablemente tanto de los nulos como de las crestas del diagrama de ganancia del lóbulo lateral de la antena del receptor interferido o de la fuente de interferencia, respectivamente, y que la aparición de estas circunstancias está aumentando rápidamente en el SFS;
- d) que para estaciones terrenas del SFS se necesita un diagrama de radiación de antena de referencia adecuado para su utilización en cálculos de interferencia provenientes de fuentes o de receptores en movimiento;
- e) que para facilitar la utilización en simulaciones de interferencia por ordenador, el diagrama de antena de referencia debe cubrir todos los ángulos a partir del eje desde 0° hasta $\pm 180^\circ$, en todos los planos que incluyen el eje principal;
- f) que el diagrama de antena de referencia debe estar de acuerdo tanto con la teoría de antenas como con los resultados de mediciones en una gama de antenas de estación terrena del SFS tan amplia como sea posible;
- g) que podría ser adecuado establecer diferentes diagramas de antena de referencia para diferentes gamas de D/λ y para diferentes bandas de frecuencias del SFS;
- h) que, para fines de especificación de las características de antena, son adecuados los diagramas de referencia de envolvente de cresta de la Recomendación UIT-R S.580;
- j) que al utilizar el diagrama de antena de referencia se deben obtener niveles de interferencia que deberían ser representativos de los recibidos por antenas que cumplen las Recomendaciones UIT-R pertinentes sobre diagramas de antena,

recomienda

1 que para los cálculos de interferencias en el SFS que implican fuentes interferentes y/o receptores en movimiento, se utilice el siguiente diagrama de radiación de antena de referencia para la estación terrena:

Para $20 \leq \frac{D}{\lambda} \leq 25$:

$$G(\varphi) = G_{m\acute{a}x} - 2,5 \times 10^{-3} \left(\frac{D}{\lambda} \varphi \right)^2 \quad \text{dBi} \quad \text{para } 0 < \varphi < \varphi_m$$

$$G(\varphi) = G_1 \quad \text{para } \varphi_m \leq \varphi < \left(95 \frac{\lambda}{D} \right)$$

$$G(\varphi) = 29 - 25 \log \varphi \quad \text{dBi} \quad \text{para } 95 \frac{\lambda}{D} \leq \varphi \leq 33,1^\circ$$

$$G(\varphi) = -9 \quad \text{dBi} \quad \text{para } 33,1^\circ < \varphi \leq 80^\circ$$

$$G(\varphi) = -5 \quad \text{dBi} \quad \text{para } 80^\circ < \varphi \leq 180^\circ$$

Para $25 < \frac{D}{\lambda} \leq 100$:

$$G(\varphi) = G_{m\acute{a}x} - 2,5 \times 10^{-3} \left(\frac{D}{\lambda} \varphi \right)^2 \quad \text{dBi} \quad \text{para } 0 < \varphi < \varphi_m$$

$$G(\varphi) = G_1 \quad \text{para } \varphi_m \leq \varphi < \left(95 \frac{\lambda}{D} \right)$$

$$G(\varphi) = 29 - 25 \log \varphi \quad \text{dBi} \quad \text{para } 95 \frac{\lambda}{D} \leq \varphi \leq 33,1^\circ$$

$$G(\varphi) = -9 \quad \text{dBi} \quad \text{para } 33,1^\circ < \varphi \leq 80^\circ$$

$$G(\varphi) = -4 \quad \text{dBi} \quad \text{para } 80^\circ < \varphi \leq 120^\circ$$

$$G(\varphi) = -9 \quad \text{dBi} \quad \text{para } 120^\circ < \varphi \leq 180^\circ$$

donde:

D : diámetro de antena

λ : longitud de onda expresados en la misma unidad*

φ : ángulo a partir del eje de la antena (grados)

$$G_{m\acute{a}x} = 20 \log \left(\frac{D}{\lambda} \right) + 7,7 \quad \text{dBi}$$

$$G_1 = 29 - 25 \log \left(95 \frac{\lambda}{D} \right)$$

$$\varphi_m = \frac{20 \lambda}{D} \sqrt{G_{m\acute{a}x} - G_1} \quad \text{grados}$$

* D es el diámetro equivalente para antenas no simétricas.

Para $\frac{D}{\lambda} > 100$:

$G(\varphi) = G_{m\acute{a}x} - 2,5 \times 10^{-3} \left(\frac{D}{\lambda} \varphi \right)^2$	dBi	para $0 < \varphi < \varphi_m$
$G(\varphi) = G_1$		para $\varphi_m \leq \varphi < \varphi_r$
$G(\varphi) = 29 - 25 \log \varphi$	dBi	para $\varphi_r \leq \varphi < 10^\circ$
$G(\varphi) = 34 - 30 \log \varphi$	dBi	para $10^\circ \leq \varphi < 34,1^\circ$
$G(\varphi) = -12$	dBi	para $34,1^\circ \leq \varphi < 80^\circ$
$G(\varphi) = -7$	dBi	para $80^\circ \leq \varphi < 120^\circ$
$G(\varphi) = -12$	dBi	para $120^\circ \leq \varphi \leq 180^\circ$

donde:

$$G_{m\acute{a}x} = 20 \log \left(\frac{D}{\lambda} \right) + 8,4 \quad \text{dBi}$$

$$G_1 = -1 + 15 \log \frac{D}{\lambda} \quad \text{dBi}$$

$$\varphi_m = \frac{20 \lambda}{D} \sqrt{G_{m\acute{a}x} - G_1} \quad \text{grados}$$

$$\varphi_r = 15,85 \left(\frac{D}{\lambda} \right)^{-0,6} \quad \text{grados}$$

NOTA 1 – Para fines de cálculo o de simulación por ordenador de la potencia total a la salida de la antena, producida por múltiples fuentes interferentes en distintas polarizaciones, se supone que la contribución de los componentes contrapolares es despreciable, para ángulos a partir del eje de hasta 30° y en las zonas de desbordamiento de hasta 120°. Fuera de estas zonas angulares, aunque una antena parabólica tiene una discriminación de polarización muy pequeña, para los fines de cálculos de interferencia no OSG/OSG se puede ignorar la contribución de los componentes contrapolares.

NOTA 2 – Esta Recomendación se basa en estudios de una gama de antenas parabólicas. Se necesitan más estudios sobre la aplicabilidad de los diagramas de referencia recomendados para antenas de formaciones planas.

NOTA 3 – Esta Recomendación puede necesitar revisiones en el futuro cuando se disponga de datos sobre las características de antena medidas en la gama de 20/30 GHz.

NOTA 4 – En esta Recomendación, el empleo de la expresión en movimiento aplicada a una estación terrena de SFS indica una estación terrena del SFS con seguimiento y no una estación terrena móvil.

RECOMENDACIÓN UIT-R BO.1443-2

Diagramas de antena de referencia de estación terrena del servicio de radiodifusión por satélite para utilizar en la evaluación de la interferencia entre satélites no geoestacionarios en las bandas de frecuencias incluidas en el Apéndice 30 del RR*

(Cuestión UIT-R 73/6)

(2000-2002-2006)

Cometido

La finalidad de esta Recomendación es describir los diagramas de radiación de antena de estación terrena de referencia tridimensionales para el servicio de radiodifusión por satélite (SRS) que se pueden utilizar para calcular la interferencia causada por los satélites del SFS no OSG a las antenas de estación terrena del SRS.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que en relación con las antenas de estación terrena del servicio de radiodifusión por satélite (SRS) se utilizaron los diagramas de radiación de antena de referencia para antenas receptoras del SRS OSG del Anexo 5 al Apéndice 30 del RR a fin de desarrollar los Planes del SRS y prescribir un diagrama de radiación de referencia que representase una envolvente de los lóbulos laterales;
- b) que dichos diagramas de radiación de referencia son necesarios para los cálculos de la interferencia entre receptores fijos o portátiles del SRS y los satélites OSG, a fin de asegurar una protección adecuada de los Planes del SRS;
- c) que en las circunstancias en las que hay múltiples fuentes interferentes cuyas posiciones varían sustancialmente en el tiempo, el nivel de la interferencia recibida depende inevitablemente de las crestas y los valles del diagrama de ganancia de la antena de la estación terrena del SRS que sufre la interferencia;
- d) que en el caso de las estaciones terrenas del SRS, se necesitan diagramas de radiación de referencia adecuados para utilizar en la evaluación de la interferencia procedente de los sistemas del SFS no OSG;
- e) que para facilitar las simulaciones por computador de la interferencia, los diagramas de referencia deben abarcar ángulos respecto al eje comprendidos entre 0° y $\pm 180^\circ$ en todos los planos;
- f) que los diagramas de referencia deben ser coherentes con los resultados de las mediciones en una amplia gama de antenas de estación terrena del SRS de consumo;

* La base de los diagramas contenidos en esta Recomendación, incluida la metodología para analizar y representar gráficamente los datos que miden la precisión de la concordancia entre el conjunto de datos y el diagrama recomendado, figura en el Informe UIT-R BO.2029 – Mediciones de diagramas de antenas de estación terrena del servicio de radiodifusión por satélite y análisis conexos. Este Informe junto con el conjunto de datos en bruto y las hojas de cálculo utilizados para llevar a cabo el análisis gráfico aparecen en un CD-ROM disponible en la UIT.

g) que conviene establecer distintos diagramas de referencia para las diferentes gamas de tamaños de antena;

h) que los diagramas deben tener características que pueden ser importantes al establecer modelos de la interferencia no OSG, por ejemplo, en el caso de pequeñas antenas con alimentación descentrada,

recomienda

1 que para los cálculos de la interferencia causada por los satélites del SFS no OSG en las antenas de estación terrena del SRS, se utilicen los diagramas de radiación de antena de estación terrena de referencia descritos en el Anexo 1;

2 que se utilice la metodología descrita en el Anexo 2 para convertir los ángulos de acimut y de elevación relativos del satélite no OSG que se investiga al mismo sistema de coordenadas que el utilizado para el diagrama de antena tridimensional;

3 que se consideren parte integrante de la presente Recomendación las siguientes Notas:

NOTA 1 – El diagrama de radiación de polarización cruzada puede tener importancia en los cálculos de la interferencia no OSG. Este tema requiere nuevos estudios.

NOTA 2 – Esta Recomendación se basa en mediciones y análisis de antenas de paraboloide. Si se desarrollan o se considera la utilización en el SRS de nuevas antenas de estación terrena, los diagramas de antena de referencia de esta Recomendación deben actualizarse en consecuencia.

Anexo 1

Diagramas de radiación de antena de referencia del SRS

Para $11 \leq D/\lambda \leq 25,5$

$$G(\varphi) = G_{\text{máx}} - 2,5 \times 10^{-3} \left(\frac{D\varphi}{\lambda} \right)^2 \quad \text{para} \quad 0 \leq \varphi < \varphi_m$$

$$G(\varphi) = G_1 \quad \text{para} \quad \varphi_m \leq \varphi < 95\lambda/D$$

$$G(\varphi) = 29 - 25 \log(\varphi) \quad \text{para} \quad 95\lambda/D \leq \varphi < 36,3^\circ$$

$$G(\varphi) = -10 \quad \text{para} \quad 36,3^\circ \leq \varphi < 50^\circ$$

para $56,25^\circ \leq \theta < 123,75^\circ$

$$G(\varphi) = M_1 \cdot \log(\varphi) - b_1 \quad \text{para} \quad 50^\circ \leq \varphi < 90^\circ$$

$$G(\varphi) = M_2 \cdot \log(\varphi) - b_2 \quad \text{para} \quad 90^\circ \leq \varphi < 180^\circ$$

siendo:

$$M_1 = \frac{2 + 8 \cdot \text{sen}(\theta)}{\log\left(\frac{90}{50}\right)} \quad \text{y} \quad b_1 = M_1 \cdot \log(50) + 10$$

siendo:

$$M_2 = \frac{-9 - 8 \cdot \text{sen}(\theta)}{\log\left(\frac{180}{90}\right)} \quad \text{y} \quad b_2 = M_2 \cdot \log(180) + 17$$

para $0^\circ \leq \theta < 56,25^\circ$ y $123,75^\circ \leq \theta < 180^\circ$

$$G(\varphi) = M_3 \cdot \log(\varphi) - b_3 \quad \text{para} \quad 50^\circ \leq \varphi < 120^\circ$$

$$G(\varphi) = M_4 \cdot \log(\varphi) - b_4 \quad \text{para} \quad 120^\circ \leq \varphi < 180^\circ$$

siendo:

$$M_3 = \frac{2 + 8 \cdot \text{sen}(\theta)}{\log\left(\frac{120}{50}\right)} \quad \text{y} \quad b_3 = M_3 \cdot \log(50) + 10$$

siendo:

$$M_4 = \frac{-9 - 8 \cdot \text{sen}(\theta)}{\log\left(\frac{180}{120}\right)} \quad \text{y} \quad b_4 = M_4 \cdot \log(180) + 17$$

para $180^\circ \leq \theta < 360^\circ$

$$G(\varphi) = M_5 \cdot \log(\varphi) - b_5 \quad \text{para} \quad 50^\circ \leq \varphi < 120^\circ$$

$$G(\varphi) = M_6 \cdot \log(\varphi) - b_6 \quad \text{para} \quad 120^\circ \leq \varphi < 180^\circ$$

siendo:

$$M_5 = \frac{2}{\log\left(\frac{120}{50}\right)} \quad \text{y} \quad b_5 = M_5 \cdot \log(50) + 10$$

siendo:

$$M_6 = \frac{-9}{\log\left(\frac{180}{120}\right)} \quad \text{y} \quad b_6 = M_6 \cdot \log(180) + 17$$

siendo:

D : diámetro de la antena

λ : longitud de onda expresada en la misma unidad que el diámetro

G : ganancia

φ : ángulo de la antena respecto al eje de puntería (grados)

θ : ángulo plano de la antena (grados) (el 0° de acimut es el plano horizontal).

$$G_{\text{máx}} = 20 \log\left(\frac{D}{\lambda}\right) + 8,1 \quad \text{dBi}$$

$$G_1 = 29 - 25 \log\left(95 \frac{\lambda}{D}\right) \quad \text{dBi}$$

$$\varphi_m = \frac{\lambda}{D} \sqrt{\frac{G_{\text{máx}} - G_1}{0,0025}} \quad \text{grados}$$

Para $25,5 < D/\lambda \leq 100$

$G(\varphi) = G_{m\acute{a}x} - 2,5 \times 10^{-3} (D\varphi/\lambda)^2$	dBi	para	$0 < \varphi < \varphi_m$
$G(\varphi) = G_1$		para	$\varphi_m \leq \varphi < (95\lambda/D)$
$G(\varphi) = 29 - 25 \log \varphi$	dBi	para	$(95\lambda/D) \leq \varphi < 33,1^\circ$
$G(\varphi) = -9$	dBi	para	$33,1^\circ < \varphi \leq 80^\circ$
$G(\varphi) = -4$	dBi	para	$80^\circ < \varphi \leq 120^\circ$
$G(\varphi) = -9$	dBi	para	$120^\circ < \varphi \leq 180^\circ$

siendo:

$$G_{m\acute{a}x} = 20 \log(D/\lambda) + 8,1 \quad \text{dBi}$$

$$G_1 = 29 - 25 \log(95\lambda/D) \quad \text{dBi}$$

$$\varphi_m = (\lambda/D) \sqrt{\frac{G_{m\acute{a}x} - G_1}{0,0025}}$$

Para $D/\lambda > 100$

$G(\varphi) = G_{m\acute{a}x} - 2,5 \times 10^{-3} (D\varphi/\lambda)^2$	dBi	para	$0 < \varphi < \varphi_m$
$G(\varphi) = G_1$		para	$\varphi_m \leq \varphi < \varphi_r$
$G(\varphi) = 29 - 25 \log \varphi$	dBi	para	$\varphi_r \leq \varphi < 10^\circ$
$G(\varphi) = 34 - 30 \log \varphi$	dBi	para	$10^\circ \leq \varphi < 34,1^\circ$
$G(\varphi) = -12$	dBi	para	$34,1^\circ \leq \varphi < 80^\circ$
$G(\varphi) = -7$	dBi	para	$80^\circ \leq \varphi < 120^\circ$
$G(\varphi) = -12$	dBi	para	$120^\circ \leq \varphi < 180^\circ$

siendo:

$$G_{m\acute{a}x} = 20 \log(D/\lambda) + 8,1 \quad \text{dBi}$$

$$G_1 = -1 + 15 \log(D/\lambda) \quad \text{dBi}$$

$$\varphi_m = (\lambda/D) \sqrt{\frac{G_{m\acute{a}x} - G_1}{0,0025}}$$

$$\varphi_r = 15,85 (D/\lambda)^{-0,6} \quad \text{grados}$$

Anexo 2

Conversiones geométricas para utilizar con el modelo de antena tridimensional

Definición de θ

θ se define como el ángulo con relación al plano del satélite no OSG relativo al plano de grado cero del modelo de antena (correspondiente a un sistema normalizado con alimentación descentrada y montaje modular). Según se observa por la estación terrena, la línea $\theta = 0$ se encuentra a la derecha, y θ aumenta en sentido contrario a las agujas del reloj.

Método de cálculo

En la Fig. 1 se muestra un método geométrico para calcular el ángulo θ con respecto al plano. Todos los cálculos se indican utilizando grados, aunque normalmente éstos deben convertirse a radianes cuando se calculan valores trigonométricos.

Insumos

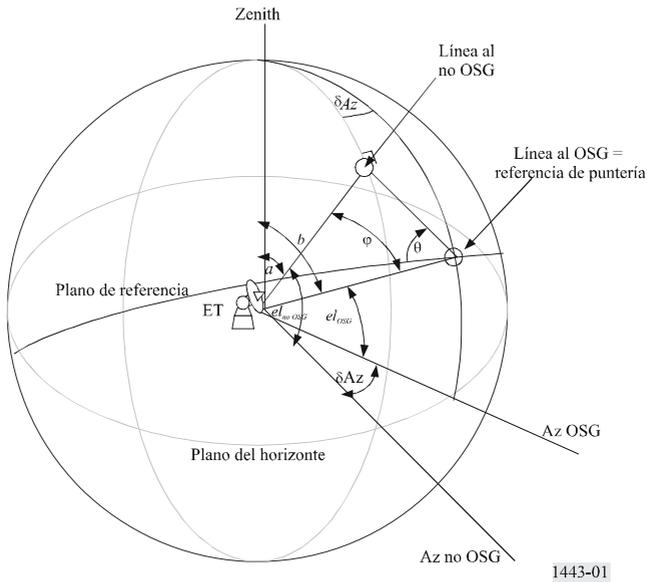
Satélite OSG (az, el)

Satélite no OSG (az, el)

NOTA 1 – Lo que se necesita es la diferencia en acimut, de modo que si se dispone de ésta no se necesitarán los acimutes reales.

En la siguiente sección se muestra cómo calcular estos parámetros a partir de los vectores de cada estación.

FIGURA 1



ET: Estación terrena

A partir de la Figura 1:

$$a = 90 - el_{NOSG}$$

$$b = 90 - el_{OSG}$$

$$\delta Az = Az_{NOSG} - Az_{OSG}$$

δAz debería fijarse de modo que esté en la gama $\{-180 \text{ a } +180\}$

Entonces el ángulo φ con respecto al eje (ángulo de separación topocéntrica entre los satélites) puede calcularse utilizando la fórmula de geometría esférica:

$$\cos(c) = \cos(a)\cos(b) + \sin(a)\sin(b)\cos(C)$$

siendo $C = \delta Az$ y $c = \varphi$.

La misma fórmula puede utilizarse para definir un ángulo B :

$$\cos(B) = \frac{\cos(b) - \cos(c)\cos(a)}{\sin(c)\sin(a)}$$

a partir del cual puede calcularse el ángulo θ con respecto al plano:

$$\text{si } (\delta Az > 0 \text{ y } B < 90) \quad \theta = 90 - B$$

$$\text{si } (\delta Az > 0 \text{ y } B > 90) \quad \theta = 450 - B$$

$$\text{si } (\delta Az < 0) \quad \theta = 90 + B$$

En caso de que ambos satélites tengan el mismo acimut y por lo tanto $\delta Az = 0$, entonces

$$\varphi = |el_{OSG} - el_{NOSG}|$$

$$\text{si } el_{OSG} > el_{NOSG} \quad \theta = 270$$

$$\text{o bien} \quad \theta = 90$$

Datos de ejemplo

Para las siguientes posiciones:

Estación	Latitud (grados)	Longitud (grados)	Altura (km)
Estación terrena (ET)	10	20	0
sat OSG	0	30	35 786,055
sat no OSG	0	-5	1 469,200

Entonces pueden calcularse los siguientes az/els para la ET (con respecto al horizonte de la ET y el sentido Norte):

Estación	Acimut (grados)	Elevación (grados)
sat OSG	134,5615	73,4200
sat no OSG	-110,4248	10,0300

Por consiguiente, los ángulos con respecto al eje y con respecto al plano son:

Estación	φ (con respecto al eje) (grados)	θ (con respecto al plano) (grados)
sat no OSG	87,2425	26,69746

Cálculo del acimut y la elevación

Puede utilizarse lo siguiente para calcular el acimut y la elevación a partir de los vectores de que se trata.

Siendo:

Vector de posición de la ET: r_G

Vector de posición del satélite OSG: r_S

Vector de posición del satélite no OSG: r_N

Entonces se crea:

Vector de ET al OSG $r_{GS} = r_S - r_G$

Vector de ET al no OSG $r_{GN} = r_N - r_G$

Un vector unitario del vector de posición de ET \hat{r}_G

Entonces los ángulos de elevación son:

$$el_S = 90 - \angle(r_{GS}, r_G)$$

$$el_N = 90 - \angle(r_{GN}, r_G)$$

Para calcular la diferencia en acimut, conviértanse los vectores de ET a OSG/no OSG para que se encuentren en el plano horizontal que se halla perpendicular al vector del zenith, es decir.

$$r'_{GS} = r_{GS} - (\hat{r}_G \cdot r_{GS}) \hat{r}_G$$

$$r'_{GN} = r_{GN} - (\hat{r}_G \cdot r_{GN}) \hat{r}_G$$

Entonces:

$$\delta Az = \angle(r'_{GS}, r'_{GN})$$

El signo de δAz será igual al signo de la diferencia en longitud de los dos satélites.



RECOMENDACIÓN UIT-R M.1583-1*

Cálculo de la interferencia entre los sistemas no geoestacionarios del servicio móvil por satélite o del servicio de radionavegación por satélite y los emplazamientos de los telescopios de radioastronomía

(Cuestión UIT-R 236/8)

(2002-2007)

Alcance

En la presente Recomendación se describe el método que ha de utilizarse para calcular la cantidad de datos perdidos a causa de la interferencia producida en un emplazamiento de radioastronomía por un sistema de satélites no geoestacionarios del servicio móvil por satélite o un sistema del servicio de radionavegación por satélite.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que, en algunos casos, el servicio de radioastronomía y los servicios espaciales (espacio-Tierra) tienen atribuidas bandas de frecuencias adyacentes o cercanas;
- b) que el servicio de radioastronomía está basado en la recepción de emisiones con niveles de potencia muy inferiores a los que se utilizan generalmente en otros servicios de radiocomunicaciones;
- c) que, debido a que los niveles de potencia de recepción son bajos, el servicio de radioastronomía generalmente es más sensible que otros servicios a la interferencia procedente de emisiones no deseadas;
- d) que, debido a las características de los sistemas de satélites no geoestacionarios (no OSG), y en particular al hecho de que la interferencia es variable en el tiempo, el nivel de interferencia provocada por estos satélites en los radiotelescopios no se puede calcular de la misma forma que en el caso de satélites OSG,

recomienda

- 1 que el cálculo de los niveles de emisiones no deseadas producidos por los sistemas de satélite no OSG del servicio de radionavegación por satélite (SRNS) o del servicio móvil por satélite (SMS) en los emplazamientos de radioastronomía se base en el método descrito en el Anexo 1;
- 2 que, en estos cálculos, se utilice el diagrama de antena descrito en la Recomendación UIT-R RA.1631 para representar el modelo de las antenas de radioastronomía;
- 3 que se utilice el método descrito en el Anexo 2 para calcular el porcentaje de tiempo durante el cual se rebasa el umbral de la densidad de flujo de potencia equivalente (dfpe).

* Esta Recomendación debe señalarse a la atención de la Comisión de Estudio 7 de Radiocomunicaciones.

Anexo 1

Cálculo de los niveles de emisiones no deseadas producidas por sistemas de satélites no OSG del SRNS o del SMS en los emplazamientos de radioastronomía

El método aquí descrito, que está basado en el concepto de «densidad de flujo de potencia equivalente» (dfpe), se utiliza para calcular los niveles de densidad de flujo de potencia (dfp) producidos por emisiones no deseadas de un sistema de satélites no OSG en los radiotelescopios, teniendo en cuenta las características tanto del sistema de satélites como de la antena del radiotelescopio. El valor de la dfpe es la combinación de las contribuciones de todas las emisiones de satélites expresada como la dfp de una sola fuente equivalente en el eje de puntería (valor de cresta del haz principal) del radiotelescopio.

1 Parámetros necesarios

Debido a las características particulares de los sistemas de los satélites no OSG, es evidente que el nivel de interferencia causada por estos satélites en un radiotelescopio no se puede calcular como se hace en el caso de los satélites OSG. Es necesario un proceso estadístico que tenga en cuenta el aspecto dinámico de los satélites no OSG.

La evaluación de la interferencia producida por los satélites en el radiotelescopio durante el tiempo de integración (2 000 s) debe basarse en cálculos estadísticos y debe tener en cuenta los parámetros tanto de los satélites como del radiotelescopio.

Parámetros del sistema de satélites no OSG:

- número de satélites visibles en el cielo desde la estación de radioastronomía;
- características orbitales detalladas de los satélites;
- dfp producida por cada satélite en el radiotelescopio dentro de la banda de radioastronomía considerada, que puede calcularse utilizando un modelo de máscara de emisiones no deseadas.

Parámetros del radiotelescopio:

- emplazamiento de la antena;
- diagrama y ganancia de antena;
- gama de las direcciones de puntería utilizadas en la práctica;
- dirección del eje de puntería;
- ángulo fuera del eje entre el eje de puntería de la antena de la estación de radioastronomía y las direcciones de los satélites transmisores;
- tiempo de integración (2 000 s).

2 Cálculo de los niveles de dfpe en los emplazamientos de radioastronomía

La ganancia de recepción de un radiotelescopio en dirección de un satélite no OSG (a diferencia de los satélites OSG) varía con el tiempo, debido principalmente al movimiento del satélite y la estructura angular fina del diagrama de lóbulos laterales del radiotelescopio. En algunos casos, la ganancia del radiotelescopio en dirección de un satélite será muy superior a 0 dBi, y en otros casos será inferior.

Además, en el caso de un sistema de múltiples satélites no OSG, es necesario incluir y tener debidamente en cuenta las contribuciones de todos los satélites.

Esto se puede hacer utilizando el concepto de la *dfpe* definido inicialmente para determinar las posibles condiciones de compartición entre los sistemas OSG y no OSG. En el siguiente punto se amplía este concepto para el caso de una estación de radioastronomía sometida a la interferencia de satélites no OSG.

2.1 Definición de *dfpe*

Si una antena, dentro de una anchura de banda de referencia, recibe potencia simultáneamente de varios transmisores situados a distancias diferentes, en direcciones distintas y con diversos niveles de *dfp* incidente, la *dfpe* es igual a la *dfp* que, recibida de un solo transmisor en el campo lejano de la antena en la dirección de máxima ganancia produciría una potencia a la entrada del receptor igual a la que recibe realmente combinando los distintos transmisores.

Para calcular la *dfpe* se utiliza la siguiente fórmula:

$$dfpe = 10 \log_{10} \left[\sum_{i=1}^{N_a} 10^{10 \frac{P_i}{10}} \cdot \frac{G_t(\theta_i)}{4\pi d_i^2} \cdot \frac{G_r(\varphi_i)}{G_{r,m\acute{a}x}} \right] \quad (1)$$

donde:

- N_a : número de estaciones espaciales no OSG que son visibles desde el radiotelescopio
- i : índice de la estación espacial no OSG considerada
- P_i : potencia de RF de la emisión no deseada a la entrada de la antena (o la potencia radiada de RF si se trata de una antena activa) de la estación espacial transmisora considerada en el sistema no OSG, (dBW) en la anchura de banda de referencia
- θ_i : ángulo (grados), entre el eje de puntería de la estación espacial transmisora considerada en el sistema no OSG y la dirección del radiotelescopio
- $G_t(\theta_i)$: ganancia de la antena transmisora (expresada como una relación) de la estación espacial considerada en el sistema no OSG, en la dirección del radiotelescopio
- d_i : distancia (m) entre la estación transmisora considerada del sistema no OSG y el radiotelescopio
- φ_i : ángulo fuera del eje (grados), entre la dirección de puntería del radiotelescopio y la dirección de la estación espacial transmisora considerada en el sistema no OSG
- $G_r(\varphi_i)$: ganancia de la antena receptora (expresada como una relación) del radiotelescopio, en la dirección de la estación espacial transmisora considerada del sistema no OSG (véase la Recomendación UIT-R RA.1631)
- $G_{r,m\acute{a}x}$: *dfpe* máxima ganancia (expresada como una relación) del radiotelescopio
- $dfpe$: *dfpe* instantánea (dB(W/m²)), en la anchura de banda de referencia en el radiotelescopio.

Para calcular la *dfpe* en la ecuación (1) se supone que la *dfp* resultante de todas las fuentes interferentes está dirigida al eje de puntería de la antena receptora, donde la ganancia de antena es máxima. Sin embargo, los criterios de protección de sistemas de radioastronomía utilizan como referencia un contorno de 0 dBi para la antena de radioastronomía. Utilizando el método de la

ecuación (1), la dfp provocada por todas las fuentes interferentes dirigidas a la ganancia 0 dBi de la antena receptora se puede calcular de esta forma:

$$dfpe_{G_r=0 \text{ dBi}} = 10 \log_{10} \left[\sum_{i=1}^{N_a} 10^{\frac{P_i}{10}} \cdot \frac{G_t(\theta_i)}{4\pi d_i^2} \cdot G_r(\varphi_i) \right] \quad (2)$$

Los valores de $epfd_{G_r=0 \text{ dBi}}$ resultantes de la ecuación (2), promediados en un tiempo de integración de 2 000 s, pueden compararse con los niveles de dfp (definidos suponiendo una ganancia de antena de recepción de 0 dBi en dirección de la interferencia y para el tiempo de integración considerado).

NOTA 1 – Se supone que todos los transmisores están situados en el campo lejano del radiotelescopio (es decir a una distancia de más de $2D^2/\lambda$, donde D es el diámetro efectivo del radiotelescopio y λ es la longitud de onda de observación). Aunque estas condiciones no siempre se pueden cumplir, se considera que es una aproximación satisfactoria.

NOTA 2 – Para algunos radiotelescopios, la dirección de máxima ganancia (dirección del eje de puntería) no coincide siempre necesariamente con el eje geométrico del radiotelescopio.

NOTA 3 – En el caso de antenas activas, P_i debe considerarse como la potencia de RF radiada y no como la potencia a la entrada de la antena.

NOTA 4 – La ganancia de antena de la estación transmisora, $G_t(\theta_i)$ se determina a la frecuencia de la banda de radioastronomía considerada. Podría ser diferente de la ganancia a las frecuencias de las transmisiones previstas.

Anexo 2

Distribución de los niveles de dfpe

En este Anexo se describe un método para calcular las estadísticas de la dfpe en todo el cielo.

1 División del cielo en células que tengan aproximadamente el mismo ángulo sólido

En este método, la primera operación consiste en dividir el cielo en M anillos paralelos al horizonte, igualmente repartidos por lo que respecta al ángulo de elevación entre 0° y 90° . La anchura de cada anillo es $90/M^\circ$. La siguiente operación consiste en dividir estos anillos en células, cuya anchura acimutal se elige de forma que haya un número entero de células en cada anillo, y es aproximadamente igual a:

$$\frac{90/M}{\cos(\text{elevación})} \quad \text{grados}$$

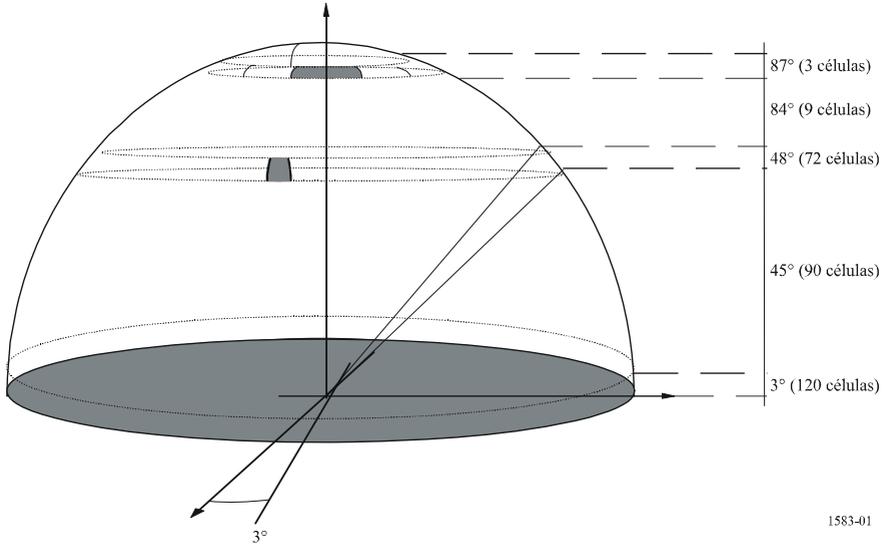
La Fig. 1 es un ejemplo de división con escalones de 3° de anchura en elevación, dividiendo el cielo en 30 anillos que tienen un ángulo de elevación de 3° . En estas condiciones, la anchura en el eje acimutal es aproximadamente:

$$\frac{90/30}{\cos(\text{elevación})} \quad \text{grados}$$

La elevación es el valor medio en un anillo determinado.

FIGURA 1

Ejemplo de división del cielo en células con un ángulo sólido de unos 9 grados cuadrados



1583-01

De esta forma el cielo queda dividido en 2334 células con un ángulo sólido de 9 grados cuadrados aproximadamente cada una. En el Cuadro 1 se indica el número de células para cada anillo correspondiente a este ejemplo.

CUADRO 1

Ejemplo de división del cielo en células cuadradas con ángulo sólido de unos 9° cuadrados

Elevación del límite inferior del anillo (grados)	Ángulo sólido del anillo (grados cuadrados)	Ángulo sólido acumulativo (grados cuadrados)	Escalón de acimut (grados)	Número de células del anillo	Ángulo sólido de una célula (grados cuadrados)	Número de células acumulativo	Porcentaje de ángulo sólido (%)	Ángulo sólido acumulativo (%)
0	1 079,51	1 079,51	3	120	9,00	120	5,23	5,23
3	1 076,55	2 156,05	3	120	8,97	240	5,22	10,45
6	1 070,64	3 226,69	3	120	8,92	360	5,19	15,64
9	1 061,79	4 288,49	3	120	8,85	480	5,15	20,79
12	1 050,04	5 338,53	3	120	8,75	600	5,09	25,88
15	1 035,41	6 373,93	3	120	8,63	720	5,02	30,90
18	1 017,94	7 391,87	3	120	8,48	840	4,94	35,84
21	997,68	8 389,55	3	120	8,31	960	4,84	40,67
24	974,68	9 364,23	3	120	8,12	1 080	4,73	45,40
27	949,01	10 313,24	3	120	7,91	1 200	4,60	50,00

CUADRO 1 (*fin*)

Elevación del límite inferior del anillo (grados)	Ángulo sólido del anillo (grados cuadrados)	Ángulo sólido acumulativo (grados cuadrados)	Escalón de acimut (grados)	Número de células del anillo	Ángulo sólido de una célula (grados cuadrados)	Número de células acumulativo	Porcentaje de ángulo sólido (%)	Ángulo sólido acumulativo (%)
30	920,75	11 233,99	4	90	10,23	1 290	4,46	54,46
33	889,95	12 123,94	4	90	9,89	1 380	4,31	58,78
36	856,72	12 980,66	4	90	9,52	1 470	4,15	62,93
39	821,14	13 801,81	4	90	9,12	1 560	3,98	66,91
42	783,31	14 585,12	4	90	8,70	1 650	3,80	70,71
45	743,34	15 328,46	4	90	8,26	1 740	3,60	74,31
48	701,32	16 029,79	5	72	9,74	1 812	3,40	77,71
51	657,39	16 687,17	5	72	9,13	1 884	3,19	80,90
54	611,65	17 298,82	5	72	8,50	1 956	2,97	83,87
57	564,23	17 863,06	6	60	9,40	2 016	2,74	86,60
60	515,27	18 378,33	6	60	8,59	2 076	2,50	89,10
63	464,90	18 843,23	6	60	7,75	2 136	2,25	91,35
66	413,25	19 256,48	8	45	9,18	2 181	2,00	93,36
69	360,47	19 616,95	9	40	9,01	2 221	1,75	95,11
72	306,70	19 923,65	10	36	8,52	2 257	1,49	96,59
75	252,09	20 175,74	12	30	8,40	2 287	1,22	97,81
78	196,79	20 372,53	18	20	9,84	2 307	0,95	98,77
81	140,95	20 513,49	24	15	9,40	2 322	0,68	99,45
84	84,73	20 598,21	40	9	9,41	2 331	0,41	99,86
87	28,27	20 626,48	120	3	9,42	2 334	0,14	100,00

2 Distribución de la dfpe en una célula

Para empezar se elige aleatoriamente la dirección de puntería de la antena del servicio de radioastronomía correspondiente a una determinada célula del cielo según la división descrita en el punto anterior. Después se elige también aleatoriamente la hora de comienzo de la constelación. Entonces se puede calcular la dfpe para cada instante de un tiempo de integración de 2 000 s. A continuación, se calcula el valor medio de dfpe en esta prueba para la dirección de puntería y la hora de comienzo de la constelación elegidas.

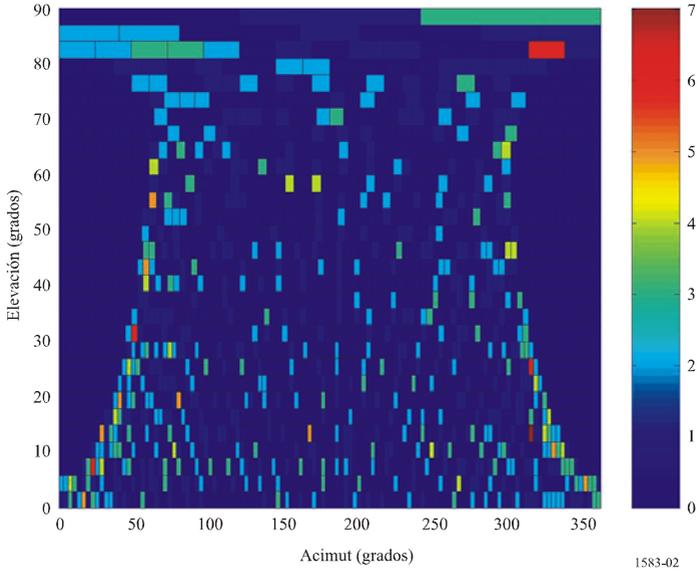
Esta operación se repite para obtener una distribución estadística de dfpe en la célula considerada. El método está basado en varias pruebas, calculando en cada una el valor medio de dfpe en un intervalo de integración de 2 000 s. Cuanto mayor sea el número de pruebas, más precisa será la distribución. Es necesario hacer un número adecuado de pruebas para lograr resultados suficientemente fiables. En particular, el resultado de multiplicar el número de pruebas por el tiempo de integración de 2 000 s debe ser considerablemente superior al periodo de la constelación. También es necesario hacer un muestreo estadístico apropiado para todo el periodo de la constelación. Cuando ya no se obtengan variaciones significativas en la distribución, se podrá afirmar que el número de pruebas realizadas es suficiente. Esta verificación podría hacerse de forma automática, como una parte de la simulación, o manualmente, deteniendo la simulación a intervalos regulares.

3 Resultado en términos de porcentaje de pérdida de datos

Los cálculos de dfpe descritos en el § 2 permiten obtener una distribución de niveles de dfpe para cada célula del cielo que puede compararse con los niveles umbral utilizados para las mediciones radioastronómicas. Cuando se superen estos niveles, se perderán algunos datos radioastronómicos. El porcentaje de esta pérdida se calcula como la suma de dichas pérdidas en todas las células dividida por el número de pruebas. En la Fig. 2. se muestra un ejemplo del porcentaje de pérdida de datos por célula en todo el cielo para una constelación no OSG del SRNS.

FIGURA 2

Distribución de la pérdida de datos en todo el cielo



1583-02

RECOMENDACIÓN UIT-R S.1586-1

Cálculo de los niveles de emisión no deseada producidos por un sistema del servicio fijo por satélite no geoestacionario en localizaciones de radioastronomía

(Cuestion UIT-R 236/4)

(2002-2007)

Cometido

Esta Recomendación muestra un método que puede utilizarse para calcular los niveles de emisión no deseada producidos por un sistema del servicio fijo por satélite (SFS) no geoestacionario (no OSG) en localizaciones de radioastronomía. También se explica el procedimiento de cálculo del porcentaje de tiempo durante el cual se sobrepasa un determinado nivel de densidad de flujo de potencia equivalente (dfpe) definido suponiendo una ganancia de antena de recepción de 0 dBi en la dirección de la interferencia y un determinado tiempo de integración.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que, en algunos casos, el servicio de radioastronomía y los servicios espaciales (espacio-Tierra) han tenido atribuciones en bandas de frecuencias adyacentes o próximas;
- b) que el servicio de radioastronomía está basado en la recepción de emisiones que tienen niveles de potencia mucho más bajos que los niveles de las emisiones habituales de otros servicios de radiocomunicación;
- c) que, debido a estos bajos niveles de energía en recepción, el servicio de radioastronomía es generalmente más sensible que otros servicios a la interferencia de las emisiones no deseadas;
- d) que varias notas del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) (como los números 5.149, 5.443B y 5.511A) subrayan la necesidad de proteger el servicio de radioastronomía, en particular contra la interferencia de los transmisores espaciales;
- e) que, debido a las características de los sistemas de satélite no geoestacionario (no OSG), en particular la de variación temporal de la interferencia, el nivel de la interferencia procedente de estos satélites en los radiotelescopios no puede evaluarse de la misma manera que en el caso de los satélites OSG,

recomienda

- 1 que las administraciones calculen los niveles de emisiones no deseadas producidas por un sistema de satélites del servicio fijo por satélite (SFS) no OSG en las estaciones de radioastronomía, utilizando el método descrito en el Anexo 1;
- 2 que, al efectuar estos cálculos, se utilice el diagrama de antena descrito en la Recomendación UIT-R RA.1631 como modelo de las antenas de radioastronomía;
- 3 que el porcentaje de tiempo durante el cual se sobrepasa un determinado nivel de densidad de flujo de potencia equivalente (dfpe) (definido suponiendo una ganancia de antena de recepción de 0 dBi en la dirección de la interferencia y un determinado tiempo de integración) se calcule según el método descrito en el Anexo 2.

Anexo 1

Cálculo de los niveles de emisión no deseada producidos por un sistema del SFS no OSG en localizaciones de radioastronomía

La metodología aquí descrita, basada en el concepto de densidad de flujo de potencia equivalente (dfpe) definido en el número 22.5C del Artículo 22 del RR, sirve para calcular los niveles de la dfp producidos por las emisiones no deseadas de un sistema de satélite del SFS no OSG en los radiotelescopios, teniendo en cuenta tanto las características del sistema de satélite como las características de la antena del radiotelescopio. El valor de la dfpe es la combinación de las contribuciones de todas las emisiones de los satélites, expresadas como la dfp de una sola fuente equivalente en el eje de puntería (punto máximo de haz principal) del radiotelescopio.

1 Parámetros necesarios

Debido a las características particulares de los sistemas de satélite no OSG, es evidente que el nivel de la interferencia procedente de estos satélites en un radiotelescopio no se puede evaluar como se hace para los satélites OSG. Es necesario un tratamiento estadístico que tenga en cuenta el aspecto dinámico de los satélites no OSG.

La evaluación de la interferencia provocada por los satélites en el radiotelescopio durante el tiempo de integración (2000 s) debe basarse en cálculos estadísticos y tener en cuenta tanto los parámetros de los satélites como los parámetros del radiotelescopio.

Parámetros del sistema de satélites no OSG:

- el número de satélites visibles en el cielo desde la estación de radioastronomía;
- la dfp en el radiotelescopio dentro de la banda de radioastronomía considerada, calculada con un contorno dBsd o dBc;
- las distancias entre los satélites y la estación de radioastronomía;
- las características orbitales detalladas de los satélites.

Parámetros del radiotelescopio:

- la posición de la antena;
- el diagrama de antena y la ganancia de antena;
- la gama práctica de direcciones de puntería;
- la dirección del eje de puntería;
- los ángulos fuera del eje, entre el eje de puntería de la antena de la estación de radioastronomía y las direcciones de los satélites transmisores;
- el tiempo de integración (2000 s).

2 Cálculo de los niveles de dfpe en las antenas de radioastronomía

La ganancia de recepción de un radiotelescopio en la dirección de un satélite no OSG (a diferencia de un satélite OSG) varía con el tiempo debido principalmente al movimiento del satélite y a la estructura angular fina del diagrama del lóbulo lateral del radiotelescopio. La ganancia del telescopio en la dirección de un satélite es unas veces muy superior a 0 dBi, y otras veces es inferior. Además, en el caso de un sistema no OSG con varios satélites, es necesario incluir todas sus contribuciones y tenerlas en cuenta adecuadamente.

Esto puede hacerse utilizando el concepto de dfpe definido inicialmente para evaluar las condiciones de una posible compartición entre sistemas OSG y no OSG. En el punto siguiente se desarrolla este concepto para el caso de una estación de radioastronomía sometida a la interferencia de satélites no OSG. La definición se basa en el número 22.5C adoptado por la Conferencia Mundial de Radiocomunicaciones (Estambul, 2000) (CMR-2000).

2.1 Definición de dfpe

Cuando una antena recibe potencia dentro de su anchura de banda de referencia, simultáneamente de transmisores situados a distintas distancias, en distintas direcciones y con distintos niveles de dfp incidente, la dfpe es la dfp que, si fuera recibida de un solo transmisor en el campo lejano de la antena en la dirección de ganancia máxima, produciría una potencia a la entrada del receptor igual a la que recibe por combinación de los distintos transmisores.

La dfpe instantánea, expresada en dB(W/m²), se calcula mediante la siguiente fórmula:

$$dfpe = 10 \log_{10} \left(\sum_{i=1}^{N_a} 10^{\frac{P_i}{10}} \cdot \frac{G_t(\theta_i)}{4\pi d_i^2} \cdot \frac{G_r(\varphi_i)}{G_{r,m\acute{a}x}} \right) \quad (1)$$

siendo:

- N_a : número de estaciones espaciales del sistema no OSG que son visibles desde el radiotelescopio
- i : índice de la estación espacial considerada del sistema no OSG
- P_i : potencia de radiofrecuencia de la emisión no deseada a la entrada de la antena (o la potencia de radiofrecuencia radiada si se trata de una antena activa) de la estación espacial transmisora considerada en el sistema no OSG, en la anchura de banda de referencia (dBW)
- θ_i : ángulo fuera del eje, entre el eje de puntería de la estación espacial transmisora considerada del sistema no OSG y la dirección del radiotelescopio
- $G_t(\theta_i)$: ganancia (expresada como relación) de la antena de transmisión de la estación espacial transmisora considerada del sistema no OSG, en la dirección del radiotelescopio
- d_i : distancia (m) entre la estación transmisora considerada del sistema no OSG y el radiotelescopio
- φ_i : ángulo fuera del eje, entre la dirección de puntería del radiotelescopio y la dirección de la estación espacial transmisora considerada del sistema no OSG
- $G_r(\varphi_i)$: ganancia (expresada como relación) de la antena de recepción del radiotelescopio, en la dirección de la estación espacial considerada del sistema no OSG (véase la Recomendación UIT-R RA.1631)
- $G_{r,m\acute{a}x}$: ganancia máxima (expresada como relación) del radiotelescopio
- $dfpe$: dfpe instantánea en la anchura de banda de referencia en el radiotelescopio (dB(W/m²)).

Para el cálculo de la dfpe en la ecuación (1) se supone que la dfp producida por todas las fuentes interferentes está dirigida al eje de puntería de la antena de recepción, donde la ganancia de la antena es máxima. Sin embargo, los criterios de protección de la radioastronomía se basan en un

contorno de 0 dBi de la antena de radioastronomía. Se puede determinar así la dfp producida por todas las fuentes interferentes dirigidas al punto de ganancia de 0 dBi de la antena de recepción:

- A partir de la ecuación (1), la dfpe instantánea dirigida al punto de ganancia de 0 dBi de la antena de recepción, expresada en (W/m²), se obtiene:

$$dfpe_{G_r = 0 \text{ dBi}} = \left(\sum_{i=1}^{N_a} 10^{10} \cdot \frac{P_i}{4\pi d_i^2} \cdot G_t(\theta_i) \cdot G_r(\phi_i) \right) \quad (2)$$

- Los valores de la $dfpe_{G_r = 0 \text{ dBi}}$ instantánea obtenidos de la ecuación (2), promediados para un tiempo de integración de 2000 s, se pueden comparar con los niveles de la dfp, también expresados en W/m² (definidos suponiendo una ganancia de antena de recepción de 0 dBi en la dirección de la interferencia y para este tiempo de integración).

NOTA 1 – Se supone que todos los transmisores están situados en el campo lejano del radiotelescopio (es decir, a más de $2D^2/\lambda$ de distancia, siendo D el diámetro eficaz del radiotelescopio y λ la longitud de onda de observación). Aunque esto no siempre se puede cumplir, se considera una aproximación adecuada.

NOTA 2 – Para algunos telescopios, la dirección de la ganancia máxima (dirección del eje de puntería) tal vez no coincida siempre con el eje geométrico del radiotelescopio.

NOTA 3 – En el caso de las antenas activas, P_i debe considerarse como la potencia de radiofrecuencia radiada, y no como la potencia a la entrada de la antena.

NOTA 4 – La ganancia de antena de la estación de transmisión, $G_t(\theta_i)$, se determina a la frecuencia de la banda de radioastronomía considerada. Podría diferir de la ganancia a las frecuencias de las transmisiones previstas.

Anexo 2

Distribución de los niveles de la dfpe

Este Anexo explica una forma de obtener las estadísticas de la dfpe para todo el cielo.

1 División del cielo en células que tienen aproximadamente el mismo ángulo sólido

El primer paso de este método consiste en dividir el cielo en M anillos paralelos al horizonte, repartidos uniformemente en ángulo de elevación, entre 0° y 90°. El ancho de cada anillo es $90^\circ/M$. El siguiente paso es dividir estos anillos en células con un ancho de acimut que permite obtener un número entero de células por anillo y que es aproximadamente igual a:

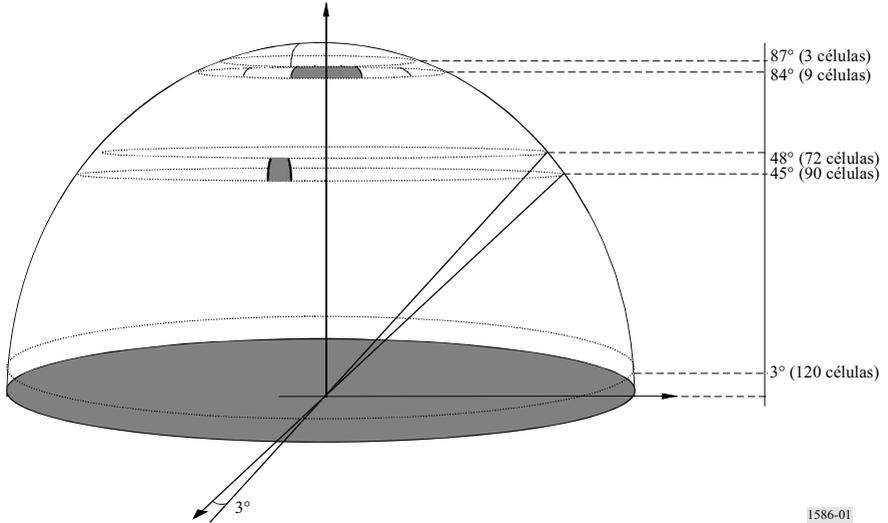
$$\frac{90/M}{\cos(\text{elevación})} \quad \text{grados}$$

La Fig. 1 es un ejemplo de esta división basada en incrementos de 3° de ancho en elevación, lo que resulta en una división del cielo en 30 anillos con un ángulo de elevación de 3°. Por tanto, el ancho en acimut es, aproximadamente:

$$\frac{90/30}{\cos(\text{elevación})} \quad \text{grados}$$

Se trata de la elevación media en un determinado anillo.

FIGURA 1
Ejemplo de división del cielo en células que tienen un ángulo sólido de 9 grados cuadrados aproximadamente



1586-01

De esta forma se divide el cielo en 2334 células, cada una con un ángulo sólido de 9 grados cuadrados aproximadamente. En el Cuadro 1 se indica el número de células de cada anillo en este ejemplo.

CUADRO 1

Ejemplo de división del cielo en células cuadradas con un ángulo sólido de 9 grados cuadrados aproximadamente

Elevación inferior del anillo (grados)	Ángulo sólido del anillo (grados cuadrados)	Ángulo sólido acumulado (grados cuadrados)	Incremento de acimut (grados)	Número de células del anillo	Ángulo sólido de la célula (grados cuadrados)	Número acumulado de células	Porcentaje de ángulo sólido (%)	Ángulo sólido acumulado (%)
0	1 079,51	1 079,51	3	120	9	120	5,23	5,23
3	1 076,55	2 156,05	3	120	8,97	240	5,22	10,45
6	1 070,64	3 226,69	3	120	8,92	360	5,19	15,64
9	1 061,79	4 288,49	3	120	8,85	480	5,15	20,79
12	1 050,04	5 338,53	3	120	8,75	600	5,09	25,88
15	1 035,41	6 373,93	3	120	8,63	720	5,02	30,90
18	1 017,94	7 391,87	3	120	8,48	840	4,94	35,84
21	997,68	8 389,55	3	120	8,31	960	4,84	40,67
24	974,68	9 364,23	3	120	8,12	1 080	4,73	45,40
27	949,01	10 313,24	3	120	7,91	1 200	4,60	50
30	920,75	11 233,99	4	90	10,23	1 290	4,46	54,46
33	889,95	12 123,94	4	90	9,89	1 380	4,31	58,78
36	856,72	12 980,66	4	90	9,52	1 470	4,15	62,93
39	821,14	13 801,81	4	90	9,12	1 560	3,98	66,91
42	783,31	14 585,12	4	90	8,70	1 650	3,80	70,71
45	743,34	15 328,46	4	90	8,26	1 740	3,60	74,31
48	701,32	16 029,79	5	72	9,74	1 812	3,40	77,71
51	657,39	16 687,17	5	72	9,13	1 884	3,19	80,90
54	611,65	17 298,82	5	72	8,50	1 956	2,97	83,87
57	564,23	17 863,06	6	60	9,40	2 016	2,74	86,60
60	515,27	18 378,33	6	60	8,59	2 076	2,50	89,10
63	464,90	18 843,23	6	60	7,75	2 136	2,25	91,35
66	413,25	19 256,48	8	45	9,18	2 181	2,00	93,36
69	360,47	19 616,95	9	40	9,01	2 221	1,75	95,11
72	306,70	19 923,65	10	36	8,52	2 257	1,49	96,59
75	252,09	20 175,74	12	30	8,40	2 287	1,22	97,81
78	196,79	20 372,53	18	20	9,84	2 307	0,95	98,77
81	140,95	20 513,49	24	15	9,40	2 322	0,68	99,45
84	84,73	20 598,21	40	9	9,41	2 331	0,41	99,86
87	28,27	20 626,48	120	3	9,42	2 334	0,14	100

2 Distribución de la dfpe en una célula

Primero se selecciona aleatoriamente la dirección de puntería de la antena del satélite de radioastronomía, que caerá en una de las células del cielo descritas en el punto anterior. Luego se selecciona aleatoriamente el momento inicial de la constelación y se calcula la dfpe para cada muestra de tiempo a lo largo de un tiempo de integración de 2000 s. Se calcula a continuación la

dfpe media correspondiente a esta prueba, para las condiciones elegidas de dirección de puntería y momento inicial de la constelación.

Esta operación se repite para obtener una distribución estadística de la dfpe en la célula considerada. La metodología está basada en la realización de varias pruebas, en cada una de las cuales se calcula la dfpe media a lo largo de un intervalo de integración de 2000 s. La distribución será más precisa cuanto mayor sea el número de pruebas. Debe hacerse un número suficiente de pruebas para lograr resultados con el nivel de fiabilidad necesario. En particular, el número de pruebas multiplicado por el tiempo de integración de 2000 s debe ser significativamente mayor que el periodo de la constelación. También es necesario hacer un muestreo estadístico adecuado durante el periodo completo de la constelación. Cuando ya no se observen cambios significativos en la distribución, se podrá concluir que el número de pruebas realizadas es suficiente. Esta verificación se puede realizar automáticamente, formando parte integrante de la simulación, o manualmente, deteniendo la simulación a intervalos regulares.

3 Distribución de la dfpe en las direcciones de puntería más desfavorables (se aplica sólo si los niveles de la dfp de los satélites son constantes para un determinado ángulo de elevación de la antena del satélite de radioastronomía)

La evaluación de las distribuciones de dfpe en las células del cielo se puede simplificar evaluando primero la distribución de la dfpe en las direcciones de puntería más desfavorables. Se puede considerar que estas direcciones de puntería más desfavorables son las direcciones de puntería con la mayor probabilidad de visibilidad de los satélites. Estas direcciones de puntería pueden determinarse según la Recomendación UIT-R S.1257 – Método analítico para calcular las estadísticas de visibilidad y de interferencia a corto plazo de los satélites no geoestacionarios vistos desde un punto situado en la superficie de la Tierra, (ecuaciones (28) y (29)). Para un determinado ángulo de elevación y una determinada constelación de satélites no OSG, esta Recomendación permite calcular el acimut más desfavorable (generalmente hay dos acimuts más desfavorables para una determinada elevación).

Para las células que corresponden a estas direcciones de puntería más desfavorables, se puede calcular la distribución de la dfpe, con un número suficiente de tiempos de integración de 2 000 s. Después se puede comparar esta distribución de la dfpe con un nivel umbral de la dfp (definido suponiendo una ganancia de antena de recepción de 0 dBi en la dirección de interferencia y un tiempo de integración de 2 000 s).

Para una célula, el porcentaje de tiempo durante el cual se excede un nivel umbral de la dfp puede calcularse como el porcentaje de los periodos de integración de 2000 s en el que la media de la dfp en el radiotelescopio rebasa este nivel umbral de la dfp.

Teniendo en cuenta el criterio del 2% del *recomienda 2* de la Recomendación UIT-R RA.1513, una comparación entre la distribución de la dfpe y el nivel umbral de la dfp para las células correspondientes a estas direcciones de puntería más desfavorables permite sacar las siguientes conclusiones:

- Si, en todos los M anillos, la dfpe promediada en el tiempo en las direcciones de puntería más desfavorables es inferior o igual al umbral de interferencia perjudicial durante un 98% o más del tiempo (véase la Fig. 2), se cumplen en todo el cielo los criterios de evitación de la interferencia perjudicial.
- Si, en un anillo definido para un determinado ángulo de elevación, la dfpe promediada en el tiempo en las direcciones de puntería más desfavorables es inferior o igual al umbral de interferencia perjudicial durante un 98% o más del tiempo (véase la Fig. 2), se cumplen en todo ese anillo los criterios de evitación de la interferencia perjudicial.

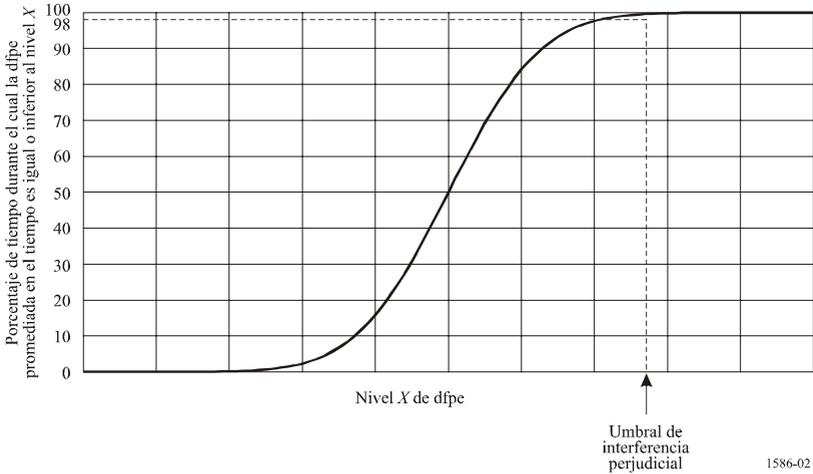
- Si los criterios de interferencia no se cumplen, es necesario hacer una investigación adicional.

La consideración de estas direcciones de puntería más desfavorables proporciona información sobre la posición de las células de caso más desfavorable.

4 Resultados de la distribución de la dfpe

El cálculo de la dfpe descrito en el § 2 proporciona una distribución de los niveles de dfpe para cada célula del cielo, como puede verse en la Fig. 2.

FIGURA 2
Ejemplo de distribución acumulativa de la dfpe para una célula



1586-02

RECOMENDACIÓN UIT-R F.1613^{*,**}**Requisitos de operación y de instalación para sistemas de acceso inalámbrico fijo del servicio fijo en la Región 3 para asegurar la protección de sistemas del servicio de exploración de la Tierra por satélite (activo) y del servicio de investigación espacial (activo) en la banda 5 250-5 350 MHz**

(Cuestiones UIT-R 113/9 y UIT-R 218/7)

(2003)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que la banda de frecuencias 5 250-5 350 MHz está atribuida al servicio de exploración de la Tierra por satélite (SETS) (activo) y al servicio de investigación espacial (SIE) (activo) para sensores activos a bordo de vehículos espaciales y al servicio de radiolocalización a título primario;
- b) que las atribuciones en la banda de frecuencias 5 250-5 350 MHz serán examinadas por la CMR-03 en el punto 1.5 del orden del día con el objetivo de atribuir esta banda en la Región 3 al servicio fijo a título primario;
- c) que algunas administraciones han propuesto utilizar la banda 5 250-5 350 MHz en la Región 3 para sistemas de acceso inalámbrico fijo (FWA, *fixed wireless access*) con licencia en el servicio fijo;
- d) que dichos sistemas FWA operan en exteriores y pueden producir interferencias inaceptables a los servicios SETS/SIE (activos) en la citada banda;
- e) que es preciso especificar requisitos de operación y de instalación para los sistemas FWA en la Región 3 con el fin de proteger los sistemas de sensores activos a bordo de vehículos espaciales,

* Esta Recomendación se elaboró conjuntamente por las Comisiones de Estudio 7 y 9 de Radiocomunicaciones y cualquier futura revisión deberá también realizarse conjuntamente.

** Esta Recomendación debe señalarse a la atención de las Comisiones de Estudio 7 y 8 de Radiocomunicaciones.

observando

a) que se considera aceptable la interferencia producida por los sistemas SETS/SIE (activos) en los sistemas FWA con las características descritas en el Anexo 1,

reconociendo

a) que es difícil que los sistemas FWA y otros tipos de sistemas de acceso inalámbrico (incluidos las redes radioeléctricas de área local (RLAN)) operen simultáneamente en la misma cobertura y con la misma frecuencia,

recomienda

1 que la interferencia global proveniente de los sistemas FWA (suma de la p.i.r.e. en la dirección del satélite) sea inferior a $-7,6$ dB(W/20 MHz) sobre la superficie de la Tierra dentro de la huella del sensor activo espacial del satélite SETS/SIE (véanse las Notas 1, 2 y 3);

2 que se utilice la metodología descrita en el Anexo 1 para estimar el nivel de interferencia global proveniente de los sistemas FWA;

3 que, basándose en las características de sistema FWA presentadas en el Cuadro 4 para la Región 3, se permita una densidad máxima de 23 estaciones base FWA en 220 km² dentro de una huella de sensor activo espacial. Una variación de la p.i.r.e. máxima, del diagrama de antena y del plan de frecuencias implicaría una variación en la densidad máxima permitida de estaciones base FWA;

4 que la p.i.r.e máxima de cada estación FWA no sea superior a 3 dB(W/20 MHz) (véanse las Notas 4 y 5);

5 que las administraciones controlen estos sistemas para asegurar que se cumplen los requisitos de instalación para los sistemas FWA especificados en los *recomienda* anteriores.

NOTA 1 – El nivel de interferencia global se deriva del umbral de interferencia de $-132,35$ dB(W/20 MHz) en el receptor del satélite especificado para el SAR4 del Cuadro 5.

NOTA 2 – La huella del sensor activo del satélite SETS/SIE a la que se hace referencia tiene un área de unos 220 km².

NOTA 3 – La interferencia global proveniente de los sistemas FWA hacia el satélite del sensor activo depende de parámetros tales como la potencia transmitida de los sistemas FWA, la directividad de las antenas y el número de estaciones base FWA que utilizan el mismo canal de RF dentro de la huella del sensor activo espacial.

NOTA 4 – Si la orientación del haz principal es superior a 10° de elevación, se aplicará un límite de p.i.r.e. inferior en 6 dB, es decir, una p.i.r.e. máxima de -3 dB(W/20 MHz).

NOTA 5 – La orientación de las antenas de las estaciones FWA se controlará con el fin de evitar una iluminación directa accidental hacia el satélite debida a un desapuntamiento de la antena, por ejemplo, una estación distante que no apunta hacia la estación base.

NOTA 6 – Se desarrollarán nuevas directrices con el fin de facilitar la aplicación de esta Recomendación. Este asunto requiere estudios ulteriores.

Anexo 1

Compartición de frecuencias entre sistemas FWA y sistemas de sensores activos a bordo de vehículos espaciales del SETS por satélite (activo) y del SIE (activo) en la banda 5 250-5 350 MHz

1 Introducción

La banda de frecuencias 5 250-5 350 MHz se considera adecuada para los sistemas FWA del servicio fijo para proporcionar aplicaciones de alta velocidad a servicios de Internet u otros multimedia. Puesto que la banda de frecuencias está atribuida en el Reglamento de Radiocomunicaciones de la UIT al servicio (SETS) (activo) y al SIE (activo) en todo el mundo, es preciso determinar la viabilidad de la compartición entre sistemas FWA y sistemas de los servicios SETS/SIE (activos).

En esta banda de frecuencias están funcionando diversos tipos de radares de apertura sintética (SAR), de altímetros radar y de dispersímetros a bordo de vehículos espaciales de los servicios SETS y SIE (activos).

Este Anexo trata del análisis de la compartición entre sistemas FWA y aquellos sensores activos espaciales que utilizan los parámetros de sistema típicos disponibles actualmente o que se encuentran en la fase de desarrollo.

2 Características técnicas de los sensores activos a bordo de vehículos espaciales

Las características técnicas de los sensores activos espaciales en la banda 5 250-5 350 MHz se muestra en los Cuadros 1 a 3.

CUADRO 1

Características típicas de un SAR espacial en 5,3 GHz

Parámetro	Valor		
	SAR2	SAR3	SAR4
Altitud orbital (km)	600 (circular)	400 (circular)	
Inclinación orbital (grados)	57		
Frecuencia central de RF (MHz)	5 405	5 305	5 300
Potencia radiada de pico (W)	4 800	1 700	
Polarización	Horizontal y vertical (HH, HV, VH, VV)		
Modulación de impulsos	FM compresión lineal		
Anchura de banda del impulso (MHz)	310		40
Duración del impulso (µs)	31	33	

CUADRO 1 (*Fin*)

Parámetro	Valor		
	SAR2	SAR3	SAR4
Frecuencia de repetición de los impulsos (pps)	4 492	1 395	
Ciclo de trabajo (%)	13,9	5,9	
Relación de compresión de distancia	9 610	10 230	1 320
Tipo de antena (m)	Conjunto plano controlado por fase 1,8 × 3,8	Conjunto plano controlado por fase 0,7 × 12,0	
Ganancia de pico de la antena (dBi)	42,9	42,7/38 (enfocado/desenfocado)	
Ganancia mediana de los lóbulos laterales de la antena (dBi)	-5		
Orientación de la antena (grados)	20-38 desde el nadir	20-55 desde el nadir	
Anchura de haz de la antena (grados)	1,7 (El), 0,78 (Az)	4,9/18,0 (El), 0,25 (Az)	
Polarización de la antena	Horizontal/vertical lineal		
Factor de ruido del receptor	4,62		
Punto de compresión de 1 dB de la etapa de entrada del receptor referida a la entrada del receptor	-62 dBW de entrada		
Máxima potencia considerada a la entrada del receptor (dBW)	+7		
Tiempo de operación	30% de cada órbita		
Tiempo mínimo para la toma de imagen (s)	15		
Zona de servicio	Tierra firme y zonas costeras		
Anchura transversal de la imagen (km)	20	16/320	
Huella (km ²)	159,03	76,5	76,5-220
Anchura de banda del receptor (MHz)	356,5		46,00
Umbral de interferencia (dB)	I/N = -6		

CUADRO 2

Características típicas de un altímetro espacial en 5,3 GHz

Características de la misión Jason	
Tiempo de vida	5 años
Altitud (km)	1 347 ± 15
Inclinación (grados)	66
Características del altímetro Poseidón 2	
Tipo de señal	Modulación de frecuencia lineal con compresión de impulsos
frecuencia de repetición de impulsos (FRI) en banda C (Hz)	300
Duración del impulso (µs)	105,6
Frecuencia de la portadora (GHz)	5,3
Anchura de banda (MHz)	320
Potencia RF de pico transmitida (W)	17
Potencia RF media transmitida (W)	0,54
Ganancia de la antena (dBi)	32,2
Apertura a 3 dB (grados)	3,4
Nivel máximo de lóbulos laterales (dB)	-20
Nivel máximo de lóbulos traseros (dB)	-40
Huella del haz a -3 dB (km)	77
Umbral de interferencia (dBW)	-118

CUADRO 3

Características típicas de un dispersímetro espacial en 5,3 GHz

Parámetro	Valor	
	Dispersímetro 1	Dispersímetro 2
Nombre del sistema	Dispersímetro 1	Dispersímetro 2
Altitud orbital (km)	780	800
Inclinación (grados)	81,5	
Frecuencia central (GHz)	5,3	5,255
Anchura del impulso	70 µs (centro) 130 µs (delante/detrás)	8 ms (centro) 10,1 ms (delante/detrás)
Modulación	CW interrumpida	FM lineal (compresión)
Anchura de banda del transmisor (kHz)	15	500
FRI (Hz)	115 (centro) 98 (delante/detrás)	29,4
Tipo de antena	Guía ranurada	

CUADRO 3 (Fin)

Parámetro	Valor			
Ganancia de la antena (dBi)	31 (centro) 32,5 (delante/detrás)		28,5 (centro) 29,5 (delante/detrás)	
Orientación del haz principal de la antena (grados)	Ángulos de incidencia: 18-47 (centro) 24-57 (delante/detrás)		Ángulos de incidencia: 25,0-54,5 (centro) 33,7-65,3 (delante/detrás)	
Anchura de haz de la antena (-3 dB) en elevación (grados)	24 (centro)	26 (delante/detrás)	23,6 (centro)	23,9 (delante/detrás)
Anchura de haz en azimut (grados)	1,3	0,8	1,1	0,8
Angulo de elevación del instrumento (grados)	29,3		37,6	
Polarización de la antena	Vertical			
Potencia de pico del transmisor	4,8 kW		120 W	
Factor de ruido del receptor (dB)	3			
Zona de servicio	Zonas oceánicas y costeras, tierra firme			
Umbral de interferencia (dB(W/Hz))	-207			

3 Características técnicas de los sistemas FWA

Deben establecerse los parámetros técnicos de los sistemas FWA para cumplir tanto los requisitos del servicio de Internet de alta velocidad como los criterios de compartición con otros servicios.

Cuando los sistemas FWA han de funcionar en la banda 5 250-5 350 MHz, se deben considerar los puntos siguientes:

- Los sistemas FWA están compuestos de una estación base y de muchas estaciones distantes dentro de la zona de servicio, en otras palabras de una célula. Se supone que todas las estaciones distantes comunican con la estación base sólo durante el intervalo de tiempo asignado (en el caso de acceso múltiple por división en el tiempo (AMDT)) o en los instantes accesibles (en el caso de acceso múltiple con detección de portadora (AMDP)). Esto significa que dentro de una célula sólo está transmitiendo una estación en un determinado instante en el tiempo. Por lo tanto, la densidad de instalación (por km²) de las estaciones base FWA influirá en la interferencia hacia un satélite dotado de un sensor activo.
- La directividad de la antena para ángulos de elevación elevados es importante. Si la antena de las estaciones FWA tiene una discriminación adecuada hacia arriba, la potencia de la interferencia se verá suficientemente reducida.
- La relación de actividad de un grupo de transmisores FWA en una célula puede llegar a ser en el peor caso del 100%.
- Se necesitarán medidas mediante la adjudicación de licencias para controlar la densidad de instalación de los sistemas FWA.

Considerando las características mencionadas anteriormente, se incluyen en el Cuadro 4 ejemplos de parámetros técnicos para sistemas FWA con el fin de iniciar estudios en este Anexo.

Las características elegidas en este análisis son las que dan lugar al peor caso de interferencia a un receptor SAR de banda estrecha. Para este tipo de sistema FWA, si el eje de apuntamiento de la antena se dirige aproximadamente hacia el horizonte para una conexión punto a multipunto, el ángulo desde el eje de puntería será el ángulo de elevación. Para ángulos a partir del nadir de 20° a 55°, los ángulos de elevación de la estación FWA en dirección al SAR espacial varían entre 69° y 30°.

CUADRO 4
Características técnicas del sistema FWA a 5,3 GHz

	Estación base	Estación distante
Banda de frecuencias (MHz)	5 250-5 350	
Modo de operación	Punto a multipunto	
Radio de la célula (km)	1-2	
p.i.r.e/potencia máxima transmitida (W)	2/0,2	2/0,063
Ganancia de la antena / características	10 dBi/ Recomendación UIT-R F.1336 Diagrama omnidireccional ($k = 0$) (Fig. 1)	15 dBi/ Recomendación UIT-R F.1336 Antena de bajo costo, baja ganancia (Fig. 2)
Anchura de banda (MHz)	20	
Factor de ruido del receptor (dB)	8	
Umbral de interferencia	$I/N = -6 \text{ dB} \text{ ó } -128,8 \text{ dB(W/20 MHz)}$	
Polarización	Vertical u horizontal	
Relación de actividad (%)	90	10

FIGURA 1
Diagrama de antena de la estación base

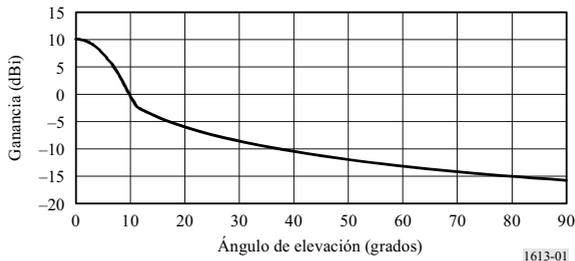
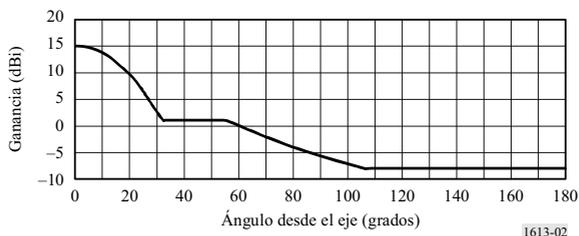


FIGURA 2
Diagrama de antena de la estación distante



1613-02

4 Compartición de frecuencias entre sensores activos a bordo de vehículos espaciales y sistemas FWA

4.1 Compartición entre SAR y FWA

4.1.1 Interferencia del FWA en el SAR

El Cuadro 5 presenta el resultado de cálculos de interferencia producida por un sistema FWA con los parámetros del Cuadro 4 en el SAR4 del Cuadro 1. Aunque los SAR2, SAR3 y SAR4 tienen un umbral de interferencia equivalente por MHz, el análisis siguiente se refiere al SAR4 que tiene el requisito más exigente en valor absoluto. Al calcular la interferencia, se consideran el efecto de los lóbulos laterales de la antena FWA y el efecto de dispersión en superficies y en edificios. En lo que respecta a la interferencia de los lóbulos laterales proveniente de estaciones distantes, se calcula la p.i.r.e. media hacia el satélite producida por todas las estaciones distantes que rodean a la estación base (véase el Apéndice 1 al Anexo 1). Hay que destacar que en el Cuadro 5 se supone un factor de reutilización de frecuencias de 4.

La dispersión sobre la superficie o la posible dispersión producida por edificios cercanos pueden ser una posible fuente de interferencia. Esto depende de la zona en la que dichos sistemas estén instalados y de la altura a la que se encuentren (encima o en los lados de los edificios, etc). Se puede considerar que los sistemas FWA están presentes en zonas urbanas de alta densidad en las que por definición se producirá dispersión en una amplia gama de objetos, por lo tanto, además de la dispersión en la superficie, se tienen que tener en cuenta esos otros casos. Se podrían en particular considerar edificios modernos de oficinas, que están contruidos de metal, en los que no se puede excluir la posibilidad de una gran reflectividad en la dirección del sensor. Como caso más desfavorable se considera un coeficiente de dispersión de -18 dB. Es posible que haya que revisar esta suposición.

El análisis anterior está basado en la hipótesis de que solo se dispone de transmisores FWA que no utilizan antenas de sector. La presencia de antenas de sector degradaría el escenario de compartición relativo a la dispersión.

El resultado indica que se pueden operar 23 células FWA en la huella del SAR4, en un área de 220 km^2 , manteniéndose la interferencia al receptor del satélite SAR por debajo del nivel aceptable. Si los parámetros de los sistemas FWA son diferentes de los enumerados en el Cuadro 4, incluido el caso en el que se utilicen antenas de sector en las estaciones base, el número de células permitido dentro de la huella del satélite sería diferente. Habría que volver a calcular el Cuadro 5 con los parámetros reales.

CUADRO 5

Interferencia producida por un sistema FWA en el SAR4

Parámetro			20° desde el nadir		55° desde el nadir	
			Valor	dB	Valor	dB
p.i.r.e. interferente debida al lóbulo lateral de la antena FWA	De la estación base	Potencia de pico transmitida (W)	0,2	-7,00	0,2	-7,00
		Ganancia de la antena de transmisión (dBi)		-14,20		-8,80
		Relación de actividad p.i.r.e. (dBW)	90%	-0,46	90%	-0,46
	De la estación distante	Potencia de pico transmitida (W)	0,063	-12,00	0,063	-12,00
		Ganancia media de la antena transmisora (dBi)		-4,96		-2,34
		Relación de actividad p.i.r.e. (dBW)	10%	-10,00	10%	-10,00
p.i.r.e. total debida a los lóbulos laterales (dBW)				-20,54		-15,63
Potencia interferente debida a la dispersión en la superficie	De la estación base	Potencia de pico transmitida (W)	0,2	-7,00	0,2	-7,00
		Relación de actividad	90%	-0,46	90%	-0,46
		Potencia transmitida (dBW)		-7,46		-7,46
	De la estación distante	Potencia de pico transmitida (W)	0,063	-12,00	0,063	-12,00
		Relación de actividad	10%	-10,00	10%	-10,00
		Potencia transmitida (dBW)		-22,00		-22,00
	Potencia total transmitida (dBW)				-7,31	
Coeficiente de dispersión (dB)				-18,00		-18,00
p.i.r.e. total de dispersión (dBW)				-25,31		-25,31
p.i.r.e. total interferente proveniente de una célula (dBW)				-19,29		-15,19
Potencia de interferencia recibida en el SAR	Ganancia de la antena receptora (dBi)			42,70		42,70
	Pérdidas por polarización (dB)			-3,00		-3,00
	Pérdidas por espacio libre (dB)		(427 km)	-159,55	(749 km)	-164,43
	Potencia recibida (dBW)			-139,14		-139,92
Sensibilidad del receptor SAR	Factor de ruido (dB)			4,62		4,62
	kT		$4,0 \times 10^{-21}$	-203,98	$4,0 \times 10^{-21}$	-203,98
	Anchura de banda del receptor (MHz)		20,0	73,01	20,0	73,01
	Potencia de ruido (dBW)			-126,35		-126,35
Umbral de interferencia del SAR ($I/N = -6$ dB) (dBW)			-132,35		-132,35	
Número permitido de células FWA	Margen (dB)			6,79		7,57
	Número máximo de células FWA que utilizan el mismo canal de RF en la huella del SAR		4,78		5,71	
	Número máximo de células FWA suponiendo un factor de reutilización de frecuencias de 4		19,1		22,8	

4.1.2 Interferencia del SAR en el FWA

El primer paso para analizar la posible interferencia de un SAR espacial en los sistemas FWA consiste en determinar la potencia de la señal proveniente de los lóbulos laterales del SAR espacial sobre la superficie de la Tierra. Para este análisis se ha utilizado la ganancia mediana de los lóbulos laterales puesto que estos lóbulos laterales tienen una huella sustancialmente mayor que la del haz principal y producirán una interferencia de mayor duración. El Cuadro 6 muestra los niveles de interferencia producidos por los lóbulos laterales del satélite SAR4 en un FWA. Se seleccionó el SAR4 al representar el caso más desfavorable. Este Cuadro muestra un margen positivo del orden de 20 dB y podría constituir un caso de compartición positivo en lo que respecta a los lóbulos laterales.

CUADRO 6

Interferencia de los lóbulos laterales del SAR4 en el FWA

Parámetro	20° desde el nadir		55° desde el nadir	
	Interferencia en la estación base	Interferencia en la estación distante	Interferencia en la estación base	Interferencia en la estación distante
Potencia transmitida (dBW)	32,3		32,3	
Ganancia de la antena transmisora (dBi)	-5,0		-5,0	
Pérdidas por espacio libre (dB)	-159,5 (427 km)		-164,4 (749 km)	
Ganancia de la antena receptora (dBi)	-14,2	-2,2	-8,8	2,3
Pérdidas en el alimentador del FWA (dB)	-5,0	-10,0	-5,0	-10,0
Potencia recibida (dBW)	-151,4	-144,4	-150,9	-144,8
Reducción de anchura de banda (dB)	-3,0		-3,0	
Potencia recibida (dB(W/20 MHz))	-154,4	-147,4	-153,9	-147,8
Umbral de interferencia FWA (dB(W/20 MHz))	-128,8		-128,8	
Margen (dB)	25,6	18,6	25,1	19,0

Sin embargo, la ganancia de pico de la antena es entre 43 y 47,7 dB superior a la ganancia media de los lóbulos laterales de -5 dBi. Por lo tanto, durante el tiempo de sobrevuelo los niveles de interferencia en la superficie estarían por encima del umbral de interferencia del FWA. Aunque se supere el umbral, la frecuencia y la duración de este exceso de interferencia se estiman en una vez cada 8-10 días y de 0,5-1 s por evento, respectivamente.

4.1.3 Resumen

Se ha demostrado que es posible la compartición de frecuencias entre el sistema SAR y un sistema FWA en la banda 5 250-5 350 MHz introduciendo determinados requisitos de operación y de instalación para el sistema FWA. Los sistemas FWA pueden experimentar cortos periodos de tiempo de gran interferencia proveniente de los sistemas SAR durante sus periodos de sobrevuelo. Esta interferencia se considera aceptable, dada la pequeña probabilidad conjunta de que la interferencia SAR y el desvanecimiento para sistemas FWA se produzcan conjuntamente. Sin embargo, se pueden necesitar estudios ulteriores sobre los efectos detallados de las interferencias en sistemas FWA.

4.2 Compartición entre un altímetro espacial y un FWA

4.2.1 Interferencia de un FWA en un altímetro espacial

El Cuadro 7 muestra la interferencia producida por un FWA en un altímetro espacial. El resultado muestra un amplio margen de 42,6 dB con respecto al umbral de -118 dBW y, por lo tanto, se puede concluir que los sistemas FWA no producirán interferencia inaceptable a la operación de los altímetros espaciales.

CUADRO 7

Interferencia producida por un FWA en un altímetro espacial

Parámetro			Desde el nadir	
			Valor	dB
p.i.r.e. interferente debida a los lóbulos laterales de la antena FWA	De la estación base	Potencia de pico transmitida (W)	0,2	-7,00
		Ganancia de la antena transmisora (dBi)		-15,84
		Relación de actividad p.i.r.e. (dBW)	90%	-0,46 -23,30
	De la estación distante	Potencia de pico transmitida (W)	0,063	-12,00
		Ganancia media de la antena transmisora (dBi)		-5,71
		Relación de actividad p.i.r.e. (dBW)	10%	-10,00 -27,71
p.i.r.e. total debida a los lóbulos laterales (dBW)			-21,96	
Potencia interferente debida a la dispersión en la superficie	De la estación base	Potencia de pico transmitida (W)	0,2	-7,00
		Relación de actividad	90%	-0,46
		Potencia transmitida (dBW)		-7,46
	De la estación distante	Potencia de pico transmitida (W)	0,063	-12,00
		Relación de actividad	10%	-10,00
		Potencia transmitida (dBW)		-22,00
	Potencia total transmitida (dBW)			-7,31
Coeficiente de dispersión (dB)			-18,00	
p.i.r.e. total de dispersión (dBW)			-25,31	
p.i.r.e. total interferente proveniente de una célula (dBW)				-20,31
Potencia interferente recibida en el receptor del altímetro	Ganancia de la antena receptora (dBi)			32,20
	Pérdidas por polarización (dB)			-3,00
	Pérdidas por espacio libre (dB)		(1 347 km)	-169,53
	Potencia recibida (dBW)			-160,64
Umbral de interferencia del altímetro (dBW)				-118,00
Margen (dB)				42,64

4.2.2 Interferencia de un altímetro espacial en un FWA

El Cuadro 8 muestra los niveles de interferencia producidos por el haz principal de un altímetro espacial en una estación base y en una estación distante. Existen en ambos casos márgenes suficientes.

CUADRO 8

Interferencia de un altímetro espacial en un FWA

Parámetro	Hacia el nadir	
	Interferencia en la estación base	Interferencia en la estación distante
Potencia transmitida (dBW)	12,3	
Ganancia de la antena transmisora (dBi)	32,2	
Pérdidas por espacio libre (dB)	-169,5 (1 347 km)	
Ganancia de la antena receptora (dBi)	-15,8	-5,7
Pérdidas en el alimentador del FWA (dB)	-5,0	-10,0
Potencia recibida (dBW)	-145,8	-140,7
Reducción de anchura de banda (20 MHz/320 MHz) (dB)	-12,0	
Potencia recibida (dB(W/20 MHz))	-157,8	-152,7
Umbral de interferencia del FWA (dB(W/20 MHz))	-128,8	
Margen (dB)	29,0	23,9

4.2.3 Resumen

Se ha demostrado que es posible la compartición de frecuencias entre sistemas de altímetros espaciales y sistemas FWA en la banda 5 250-5 350 MHz.

4.3 Compartición entre un dispersímetro y un FWA

4.3.1 Interferencia del FWA en un dispersímetro

El Cuadro 9 muestra un análisis de la interferencia producida por un FWA en el dispersímetro 1. Se ha seleccionado el dispersímetro 1 para representar el caso más desfavorable. El Cuadro 9 muestra que el FWA no produce una interferencia inaceptable.

4.3.2 Interferencia de un dispersímetro en un FWA

El Cuadro 10 muestra un análisis de la interferencia producida por el dispersímetro en un FWA. Los márgenes negativos significan que los sistemas FWA pueden sufrir periodos cortos de gran interferencia durante el sobrevuelo del dispersímetro.

CUADRO 9

Interferencia del FWA en el dispersímetro 1

Parámetro			18° desde el nadir (El: 69,7°)		57° desde el nadir (El: 19,7°)	
			Valor	dB	Valor	dB
p.i.r.e. interferente debida a los lóbulos laterales de la antena FWA	De la estación base	Potencia de pico transmitida (W)	0,2	-7,00	0,2	-7,00
		Ganancia de la antena transmisora (dBi)		-14,20		-5,94
		Relación de actividad p.i.r.e. (BW)	90%	-0,46	90%	-0,46
	De la estación distante	Potencia de pico transmitida (W)	0,063	-12,00	0,063	-12,00
		Ganancia media de la antena transmisora (dBi)		-4,93		0,64
		Relación de actividad p.i.r.e. (dBW)	10%	-10,00	10%	-10,00
p.i.r.e. total debida a los lóbulos laterales (dBW)				-20,54		-12,76
Potencia interferente debida a la dispersión en la superficie	De la estación base	Potencia de pico transmitida (W)	0,2	-7,00	0,2	-7,00
		Relación de actividad	90%	-0,46	90%	-0,46
		Potencia transmitida (dBW)		-7,46		-7,46
	De la estación distante	Potencia de pico transmitida (W)	0,063	-12,00	0,063	-12,00
		Relación de actividad	10%	-10,00	10%	-10,00
		Potencia transmitida (dBW)		-22,00		-22,00
Potencia total transmitida (dBW)				-7,31		-7,31
Coeficiente de dispersión (dB)				-18,00		-18,00
p.i.r.e. total de dispersión (dBW)				-25,31		-25,31
p.i.r.e. total interferente proveniente de una célula (dBW)				-19,29		-12,53
Potencia interferente recibida en el SAR	Ganancia de la antena receptora (dBi)			31,00		32,50
	Pérdidas por polarización (dB)			-3,00		-3,00
	Pérdidas por espacio libre (dB)		(825 km)	-165,27	(1 745 km)	-171,78
	Potencia recibida (dBW)			-156,56		-154,81
	Potencia recibida (dB(W/Hz))			-229,57		-227,82
Umbral de interferencia del dispersímetro (dB(W/Hz))				-207,00		-207,00
Margen (dB)				22,57		20,82

CUADRO 10

Interferencia del dispersímetro 1 en el FWA

Parámetros	18° desde el nadir (El: 69,7°)		57° desde el nadir (El: 19,7°)	
	Interferencia en la estación base	Interferencia en la estación distante	Interferencia en la estación base	Interferencia en la estación distante
Potencia transmitida (dBW)	36,8		36,8	
Ganancia de la antena transmisora (dBi)	31,0		32,5	
Pérdidas por espacio libre (dB)	-165,3 (825 km)		-171,8 (1 745 km)	
Ganancia de la antena receptora (dBi)	-14,2	-4,9	-5,9	0,6
Pérdidas en el alimentador del FWA (dB)	-5,0	-10,0	-5,0	-10,0
Potencia recibida (dBW)	-116,7	-112,4	-113,4	-111,9
Umbral de interferencia FWA (dBW)	-128,8		-128,8	
Margen (dB)	-12,1	-16,4	-15,4	-16,9

4.3.3 Resumen

Se ha demostrado que es posible la compartición de frecuencias entre sistemas de dispersímetros y sistemas FWA. Los sistemas FWA pueden sufrir periodos de tiempo cortos de gran interferencia proveniente de los sistemas con dispersímetros durante sus periodos de sobrevuelo. Esta interferencia se considera aceptable, dada la pequeña probabilidad de que la interferencia del dispersímetro y el desvanecimiento de los sistemas FWA se produzcan conjuntamente. Sin embargo, pueden ser necesarios estudios ulteriores sobre los efectos detallados de las interferencias en los sistemas FWA.

5 Conclusión

Es posible la compartición de frecuencias entre los servicios SETS/SIE (activos) y los FWA siempre que se controle la instalación de los sistemas FWA de forma que la p.i.r.e. total de interferencia del FWA hacia los satélites SETS/SIE no supere $-7,6$ dB(W/20 MHz) dentro de la huella del sensor espacial. Los sistemas FWA pueden sufrir cortos periodos de tiempo con interferencias provenientes de los sistemas de sensores activos espaciales SETS/SIE durante sus periodos de sobrevuelo. Esta interferencia se considera aceptable para esta banda, dada la pequeña probabilidad de que la interferencia del sensor activo y el desvanecimiento de los sistemas FWA se produzcan conjuntamente.

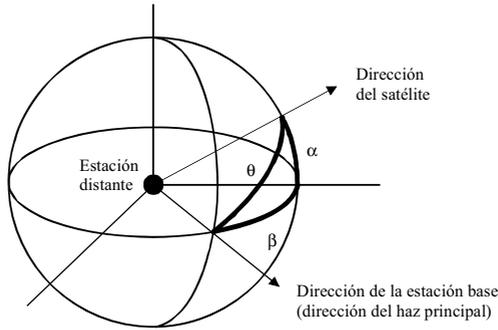
Hay que destacar que estas conclusiones sólo se aplican a la compartición entre sistemas FWA y SETS/SIE (activos) y no tratan de la posible interferencia global a los servicios SETS/SIE (activos) por los efectos de los dispositivos móviles que también pueden estar funcionando en la huella de los satélites SETS/SIE (activos). Sin embargo, estudios han indicado que resulta difícil para el FWA y otros tipos de sistemas de acceso inalámbrico (incluidas las RLAN) funcionar simultáneamente en la misma cobertura y en la misma frecuencia. Este asunto se está estudiando y se supone que no influirá en las conclusiones de esta Recomendación.

Apéndice 1 al Anexo 1

Interferencia en un sensor activo espacial producida por los lóbulos laterales de estaciones distantes FWA

En una célula FWA, las estaciones distantes están dispersas alrededor de la estación base. Se supone que las estaciones distantes rodean a la estación base uniformemente en términos de ángulos azimutales observados desde la estación distante. Puesto que el haz principal de las estaciones distantes está dirigido hacia la estación base, el ángulo desde el haz principal de la estación distante es mayor que el ángulo de elevación hacia el satélite SETS/SIE debido a la separación en azimut como se muestra en la Fig. 3.

FIGURA 3
Ángulo a partir del eje del haz: θ hacia el satélite SETS/SIE en la estación distante



1613-03

El ángulo a partir del eje: θ hacia el satélite en la estación distante se calcula mediante la relación siguiente, suponiendo que la elevación de la antena de la estación distante es de 0° :

$$\cos \theta = \cos \alpha \cdot \cos \beta$$

donde:

α : ángulo de elevación hacia el satélite

β : ángulo de separación en azimut entre las direcciones del satélite y de la estación base.

Si se supone que β está distribuido uniformemente entre 0° y 360° , la ganancia media hacia el satélite se calcula como se muestra en el Cuadro 11.

CUADRO 11

Ganancia media de la antena de las estaciones distantes hacia el satélite

Elevación del satélite (grados)	70	30
Ganancia media (dBi)	-4,96	-2,34

Apéndice 2 al Anexo 1

Lista de abreviaturas

AMDP	Acceso múltiple con detección de portadora
AMDT	Acceso múltiple por división en el tiempo
Az	Azimut
BW	Anchura de banda (<i>bandwidth</i>)
El	Elevación
FM	Modulación de frecuencia
FRI	Frecuencia de repetición de impulsos
FWA	Acceso inalámbrico fijo (<i>fixed wireless access</i>)
RF	Radiofrecuencia
RLAN	Red radioeléctrica de área local (<i>radio local area network</i>)
SAR	Radar de apertura sintética (<i>synthetic aperture radar</i>)
SETS	Servicio de exploración de la Tierra por satélite
SIE	Servicio de investigación espacial

RECOMENDACIÓN UIT-R RA.1631

Diagrama de antena de referencia de radioastronomía para uso en el análisis de compatibilidad entre sistemas no OSG y estaciones del servicio de radioastronomía basado en el concepto de dfpe

(Cuestión UIT-R 146/7)

(2003)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que es necesario determinar los niveles de interferencia que pueden ocurrir en ubicaciones típicas de observatorios, debido a diversas fuentes de interferencia;
- b) que, para determinar estos niveles de interferencia hay que definir un diagrama de antena de referencia;
- c) que la Recomendación UIT-R SA.509 contiene un diagrama de antena de referencia que representa los niveles de ganancia de lóbulo lateral que no se prevé sean excedidos en la mayoría de los ángulos fuera del eje en la mayor parte de las antenas utilizadas en el servicio;
- d) que el diagrama de antena de la Recomendación UIT-R SA.509 es apropiado en algunos análisis de compatibilidad o de compartición;
- e) que, si el diagrama de radiación de la envolvente de cresta indicado en la Recomendación UIT-R SA.509, se usa en la evaluación de la interferencia combinada formada por muchas fuentes de interferencia, la interferencia prevista resultará en valores mayores que los valores que se experimentarían en la práctica;
- f) que la Recomendación UIT-R S.1586 y la Recomendación UIT-R M.1583 proporcionan una metodología basada en el concepto de dfpe definida en el número 22.5C del Reglamento de Radiocomunicaciones para calcular los niveles de emisiones no deseadas producidos por un sistema de satélites no geostacionarios en las estaciones de radioastronomía;
- g) que es necesario utilizar un diagrama de radiación de antena que represente los niveles promedio de lóbulo lateral para predecir la interferencia a una estación de radioastronomía desde una o más estaciones en rápido movimiento vistas en un ángulo continuamente variable, tales como los sistemas no OSG;
- h) que es preferible una simple fórmula matemática al diagrama de radiación que representa los niveles medios de lóbulo lateral;
- j) que para obtener la dfpe resultante de los niveles de emisiones no deseadas producidos por un sistema de satélites no geostacionarios en estaciones de radioastronomía, es necesario utilizar la ganancia de antena máxima típica de las estaciones del servicio de radioastronomía (SRA),

recomienda

1 que en ausencia de información particular sobre el diagrama de radiación de la antena de radioastronomía considerada, se utilice el modelo matemático del diagrama de radiación medio que figura a continuación, para los análisis de compatibilidad entre sistemas no OSG y estaciones del SRA para frecuencias por encima de 150 MHz:

$G(\varphi) = G_{m\acute{a}x} - 2,5 \times 10^{-3} \left(\frac{D}{\lambda} \varphi \right)^2$	dBi	para	$0 < \varphi < \varphi_m$
$G(\varphi) = G_1$		para	$\varphi_m \leq \varphi < \varphi_r$
$G(\varphi) = 29 - 25 \log \varphi$	dBi	para	$\varphi_r \leq \varphi < 10^\circ$
$G(\varphi) = 34 - 30 \log \varphi$	dBi	para	$10^\circ \leq \varphi < 34,1^\circ$
$G(\varphi) = -12$	dBi	para	$34,1^\circ \leq \varphi < 80^\circ$
$G(\varphi) = -7$	dBi	para	$80^\circ \leq \varphi < 120^\circ$
$G(\varphi) = -12$	dBi	para	$120^\circ \leq \varphi \leq 180^\circ$

donde:

$$G_{m\acute{a}x} = 20 \log \left(\frac{D}{\lambda} \right) + 20 \log \pi \quad \text{dBi}$$

$$G_1 = -1 + 15 \log \frac{D}{\lambda} \quad \text{dBi}$$

$$\varphi_m = \frac{20\lambda}{D} \sqrt{G_{m\acute{a}x} - G_1} \quad \text{grados}$$

$$\varphi_r = 15,85 \left(\frac{D}{\lambda} \right)^{-0.6} \quad \text{grados}$$

D : diámetro del telescopio (m)

λ : longitud de onda (m);

2 que se adopte el siguiente modelo matemático del diagrama de radiación para una representación más exacta del diagrama de radiación de lóbulo principal para frecuencias por encima de 150 MHz:

$$G(\varphi) = G_{m\acute{a}x} \left[\frac{J_1(2\pi x)}{\pi x} \right]^2 \quad (\text{expresada como una relación no en dB})$$

donde:

$J_1(x)$: función Bessel de primer orden

$$G_{m\acute{a}x} = \left[\frac{4\pi A_{eff}}{\lambda^2} \right]: \text{ganancia máxima (expresada como una relación no en dB)}$$

$A_{eff} = \pi(D/2)^2$: área de la apertura del telescopio (m²)

D : diámetro del telescopio (m)

λ : longitud de onda (m)

y donde:

$$x = \frac{\pi \cdot D \cdot \varphi}{360 \cdot \lambda} \quad \text{con } \varphi, \text{ ángulo fuera del eje de puntería (grados) } (0 \leq \varphi < \varphi_0)$$

φ_0 : primer nulo en este diagrama de antena en $69,88/(D/\lambda)$ (grados) fuera del eje de puntería

y que se adopte el siguiente modelo matemático del diagrama de radiación para una representación más exacta del diagrama de radiación de lóbulos laterales cercanos hasta 1° con respecto al eje de puntería para frecuencias por encima de 150 MHz:

$$G(\varphi) = B \left[\frac{\cos(2\pi x - 3\pi/4 + 0,0953)}{\pi x} \right]^2 \quad (\text{expresada como una relación no en dB})$$

donde:

$$x = \frac{\pi \cdot D \cdot \varphi}{360 \cdot \lambda} \quad \text{con } \varphi, \text{ diámetro del ángulo fuera del eje de puntería (grados) } (\varphi_0 \leq \varphi \leq 1^\circ)$$

D : diámetro del telescopio

λ : longitud de onda

y

$$B = 10^{3,2} \pi^2 ((\pi D/2)/(180 \cdot \lambda))^2$$

Este modelo de haz principal corresponde al caso ideal de rendimiento de la apertura del 100%;

3 que se utilice la siguiente ganancia de antena máxima típica del SRA en el análisis de compatibilidad entre sistemas no OSG y estaciones de antena del SRA.

Banda atribuida al SRA (MHz)	Ganancia de antena máxima típica
150,05-153	44
322-328,6	51
406,1-410	53
608-614	56
1 400-1 427	63
1 610,6-1 613,8	64
1 660-1 670	65
2 690-2 700	69
4 990-5 000	74

Banda atribuida al SRA (GHz)	Ganancia de antena máxima típica
10,6-10,7	81
14,47-14,5	84
15,35-15,4	84
22,21-22,5	87
23,6-24	88
31,3-31,7	90
42,5-43,5	93

El diámetro de antena correspondiente se puede obtener utilizando las siguientes ecuaciones (véase el *recomienda 2*):

$$G_{m\acute{a}x} = \left[\frac{4\pi A_{eff}}{\lambda^2} \right] \quad \text{ganancia máxima (expresada como una relación)}$$

donde:

$A_{eff} = \pi(D/2)^2$: área de la apertura del telescopio (m²)

D : diámetro del telescopio (m)

λ : longitud de onda (m).

RECOMENDACIÓN UIT-R RS.1632*

Compartición en la banda 5 250-5 350 MHz entre el servicio de exploración de la Tierra por satélite (activo) y los sistemas de acceso inalámbrico (incluidas las redes radioeléctricas de área local) en el servicio móvil

(Cuestión UIT-R 218/7)

(2003)

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que la banda de frecuencias 5 250-5 350 MHz está atribuida al servicio de exploración de la Tierra por satélite (SETS) (activo) y al servicio de radiolocalización a título primario;
- b) que ciertas administraciones han propuesto la utilización de la banda 5 250-5 350 MHz para las redes de área local inalámbricas (WLAN) de alta velocidad y baja potencia, o las redes radioeléctricas de área local (RLAN);
- c) que se ha propuesto la instalación de estas WLAN de alta velocidad en la susodicha banda como dispositivos sin licencia, lo que imposibilita el control reglamentario de su densidad de instalación,

reconociendo

- a) que continúan los estudios en el UIT-R con miras a facilitar la compartición de los sistemas de acceso inalámbrico (incluidas las RLAN) con el SETS (activo),

observando

- a) la adopción, por parte de ciertas administraciones, de límites técnicos que permiten que los sistemas de acceso inalámbrico (incluidas las RLAN) funcionen con un límite de p.i.r.e. de 1 W, mientras que otras administraciones han adoptado límites de p.i.r.e. más estrictos,

recomienda

1 que la compartición entre los sensores activos del SETS a bordo de vehículos espaciales con las características indicadas en el Anexo 1, por una parte, y las WLAN de alta velocidad, por otra, en la banda 5 250-5 350 MHz es viable con los sistemas de acceso inalámbricos (incluidas las RLAN) sujetos a las restricciones especificadas en el Anexo 2;

2 que el nivel de protección requerido para los sistemas del SETS indicado en el Anexo 1 se obtenga utilizando los conjuntos alternativos de límites operacionales y técnicos estudiados con arreglo al *reconociendo* a).

* La Comisión de Estudio 7 de Radiocomunicaciones efectuó modificaciones de redacción en esta Recomendación.

Anexo 1

Características técnicas de los sensores activos a bordo de vehículos espaciales en la banda 5 250-5 570 MHz

Las características técnicas de los sensores activos a bordo de vehículos espaciales en la banda de frecuencias de 5,3 GHz se recogen en los Cuadros 1 y 2.

CUADRO 1

Características típicas de los radares de generación de imágenes en la banda 5,3 GHz a bordo de vehículos espaciales

Parámetro	Valor			
	SAR1	SAR2	SAR3	SAR4
Altitud orbital (km)	426 (circular)	600 (circular)	400 (circular)	400 (circular)
Inclinación orbital (grados)	57	57	57	57
Frecuencia central de RF (MHz)	5 305	5 405	5 405	5 300
Potencia de cresta radiada (W)	4,8	4 800	1 700	1 700
Polarización	Horizontal (HH)	Horizontal y vertical (HH, HV, VH, VV)	Horizontal y vertical (HH, HV, VH, VV)	Horizontal y vertical (HH, HV, VH, VV)
Modulación de los impulsos	Modulación lineal en MF	Modulación lineal en MF	Modulación lineal en MF	Modulación lineal en MF
Anchura de banda de los impulsos (MHz)	8,5	310	310	40
Duración de los impulsos (μ s)	100	31	33	33
Frecuencia de repetición de los impulsos (pps)	650	4 492	1 395	1 395
Ciclo de trabajo (%)	6,5	13,9	5,9	5,9
Relación de compresión en el intervalo	850	9 610	10 230	1 320
Tipo de antena (m)	Sistema plano de elemento radiantes en fase $0,5 \times 16,0$	Sistema plano de elemento radiantes en fase $1,8 \times 3,8$	Sistema plano de elemento radiantes en fase $0,7 \times 12,0$	Sistema plano de elemento radiantes en fase $0,7 \times 12,0$

CUADRO 1 (Fin)

Parámetro	Valor			
	SAR1	SAR2	SAR3	SAR4
Ganancia de cresta de la antena (dBi)	42,2	42,9	42,7/38 (pleno enfoque/deflexión de haz)	42,7/38 (pleno enfoque/deflexión de haz)
Ganancia media del lóbulo lateral de la antena (dBi)	-5	-5	-5	-5
Orientación de la antena (grados con respecto al nadir)	30	20-38	20-55	20-55
Anchura del haz de antena (grados)	8,5 (elevación), 0,25 (acimut)	1,7 (elevación), 0,78 (acimut)	4,9/18 (elevación), 0,25 (acimut)	4,9/18 (elevación), 0,25 (acimut)
Polarización de la antena	Lineal horizontal/vertical	Lineal horizontal/vertical	Lineal horizontal/vertical	Lineal horizontal/vertical
Punto de compresión de 1 dB de la etapa de entrada del receptor referido a la entrada del receptor (dBW)	Entrada de -62	Entrada de -62	Entrada de -62	Entrada de -62
Saturación de la densidad admisible de alta velocidad referido a la entrada del receptor	-114/-54 dBW de entrada para una ganancia del receptor de 71/11 dB	-114/-54 dBW de entrada para una ganancia del receptor de 71/11 dB	-114/-54 dBW de entrada para una ganancia del receptor de 71/11 dB	-114/-54 dBW de entrada para una ganancia del receptor de 71/11 dB
Máxima potencia admitida a la entrada del receptor (dBW)	+7	+7	+7	+7
Tiempo de funcionamiento (%)	30 de la órbita			
Tiempo mínimo de generación de imágenes (s)	9	15	15	15
Zona de servicio	Superficie continental y litoral			
Anchura de la zona de exploración de imagen (km)	50	20	16/320	16/320

CUADRO 2

Características típicas de los alímetros de radar a 5,3 GHz a bordo de vehículos espaciales

Características de la misión Jason	
Vida útil	5 años
Altitud	1 347 km \pm 15 km
Inclinación	66°
Características del alímetro Poseidon 2	
Tipo de señal	Impulsos modulados linealmente en frecuencias
Frecuencia de repetición de impulsos en la banda C	300 Hz
Duración del impulso	105,6 μ s
Frecuencia de la portadora	5,3 GHz
Anchura de banda	320 MHz
Potencia de cresta de RF de la emisión	17 W
Potencia media de RF de la emisión	0,54 W
Ganancia de la antena	32,2 dBi
Apertura de 3 dB	3,4°
Nivel del lóbulo lateral/máximo	-20 dB
Nivel del lóbulo posterior/máximo	-40 dB
Estampa del haz a -3 dB	77 km
Umbral de interferencia	-118 dBW

CUADRO 3

Características típicas de los dispersómetros a 5,3 GHz a bordo de vehículos espaciales

Parámetro	Valor	
	Dispersómetro 1	Dispersómetro 2
Nombre del sistema	Dispersómetro 1	Dispersómetro 2
Altitud orbital (km)	780	800
Inclinación (grados)	98,5	98,5
Frecuencia central (GHz)	5,3	5,255
Anchura del impulso	70 μ s (centro) 130 μ s (delante/detrás)	8 ms (centro) 10,1 ms (delante/detrás)
Modulación	Onda continua interrumpida	Impulsos modulados linealmente en frecuencia
Anchura de banda del transmisor (kHz)	15	500
Frecuencia de repetición de los impulsos (Hz)	115 (centro) 98 (delante/detrás)	29,4
Tipo de antena	Guíaonda ranurada	Guíaonda ranurada

CUADRO 3 (Fin)

Parámetro	Valor	
Ganancia de la antena (dBi)	31 (centro) 32,5 (delante/detrás)	28,5 (centro) 29,5 (delante/detrás)
Orientación del haz principal de la antena (grados)	Ángulos de incidencia: 18-47 (centro) 24-57 (delante/detrás)	Ángulos de incidencia: 25,0-54,5 (centro) 33,7-65,3 (delante/detrás)
Abertura del haz (-3 dB) de la antena elevación	24° 26° (centro) (delante/detrás)	23,6° 23,9° (centro) (delante/detrás)
Anchura acimutal del haz	1,3° 0,8°	1,1° 0,8°
Ángulo de elevación del instrumento (grados)	29,3	37,6
Polarización de la antena	Vertical	Vertical
Potencia de cresta del transmisor	4,8 kW	120 W
Temperatura de ruido del receptor (dB)	Factor de ruido: 3	Factor de ruido: 3
Zona de servicio	Zonas oceánicas y litorales, masas continentales	Zonas oceánicas y litorales, masas continentales

Anexo 2

Restricciones para la compartición entre los sensores activos a bordo de vehículos espaciales y las WLAN de alta velocidad de la banda 5 250-5 350 MHz

1 Introducción

Este Anexo presenta los resultados de tres análisis de compartición en la banda 5 250-5 350 MHz entre los sensores activos a bordo de vehículos espaciales y las WLAN de alta velocidad, o RLAN. El primer estudio, presentado en el § 2 de este Anexo, utiliza para las RLAN las características de las clases B y C de la RLAN de alto rendimiento (HIPERLAN) tipo 1 y las de la HIPERLAN tipo 2, y para el SAR las características SAR4. En este estudio, la compartición de la banda 5 250-5 350 MHz con SAR4 sólo es posible para las HIPERLAN tipo 1 clase B e HIPERLAN tipo 2 interiores, pero dicha compartición no es posible para la HIPERLAN tipo 1 clase C ni para ningún tipo de HIPERLAN diseñada para funcionar en exteriores con las características técnicas que constituyen la hipótesis del estudio.

El segundo estudio, presentado en el § 3 de este Anexo, utiliza tres tipos de RLAN, la RLAN1, la RLAN2 y la RLAN3, y utiliza para los SAR las características SAR2, SAR3 y SAR4. En este estudio, con un único transmisor instalado en el exterior, la interferencia del transmisor de la WLAN de alta velocidad RLAN1 superaba el nivel admisible para SAR4, la interferencia del transmisor de la WLAN de alta velocidad RLAN2 superaba los niveles admisibles de SAR3 y SAR4, y la interferencia del transmisor de la WLAN de alta velocidad RLAN3 superaba el nivel admisible de SAR4. Para la instalación interior/exterior de RLAN es viable la RLAN1, suponiendo

que sólo haya 12 transmisores activos por km² dentro del SAR (estampa) y un canal de frecuencia única para la RLAN1, a compartir con SAR2, SAR3 y SAR4, pero no es viable para la RLAN2, con arreglo a la hipótesis de 1 200 transmisores activos por espacio de oficinas y 14 canales distribuidos en una banda de 330 MHz, a compartir con SAR2, SAR3 y SAR4. Para una instalación interior y considerando la interferencia sobre los SAR procedente de WLAN de alta velocidad de la configuración RLAN3, el análisis muestra que cualquier densidad superficial inferior a 37-305 transmisores/km²/canal, ofrecerá niveles de interferencia aceptables de las LAN en los SAR, dependiendo de la relación *S/N* de píxel del SAR de generación de imágenes, en su caso. La densidad media prevista se estima en 1 200 transmisores/zona de oficinas grande y 250 transmisores/zona industrial. La gran densidad prevista supone 14 canales de 23,6 MHz de anchura, en una banda de 330 MHz. Para la interferencia procedente de la configuración de WLAN de alta velocidad RLAN3 sobre los SAR, el análisis muestra que sólo una densidad superficial inferior a 518-4 270 transmisores/km² con 14 canales, provocará niveles de interferencia aceptables de la red de área local (LAN) en los SAR. Para la interferencia de la RLAN3 sobre SAR2 y SAR4, esto correspondería aproximadamente a 3-12 edificios de oficinas grandes o 15-60 zonas industriales dentro de la stampa del SAR, dependiendo de la relación *S/N* de píxel del SAR.

El tercer estudio, presentado en el § 4 de este Anexo, utiliza para las RLAN las características de la HIPERLAN tipo 1, que son más críticas, y utiliza las características del altímetro que se muestran en el Cuadro 2. El funcionamiento del altímetro de radar con una anchura de banda de 320 MHz centrada en 5,3 GHz es compatible con las HIPERLAN.

El cuarto estudio, presentado en el § 5 de este Anexo, utiliza para las RLAN las características de la HIPERLAN tipo 2 y utiliza además las características de dispersómetro que recoge el Cuadro 3. El funcionamiento del dispersómetro en torno a 5,3 GHz es compatible con las HIPERLAN funcionando en interiores.

2 Estudio de las HIPERLAN tipos 1 y 2 y de los SAR

2.1 Características técnicas de estos dos sistemas

Las características técnicas de las WLAN utilizadas en el análisis de compartición son las correspondientes a las HIPERLAN tipo 1 y tipo 2, para los que el Instituto Europeo de Normas de Telecomunicaciones (ETSI) ha publicado en Europa las correspondientes especificaciones: EN 300 652 para el tipo 1 y TS 101 683 para el tipo 2. Los valores utilizados para otros parámetros del estudio (atenuación de los edificios, ciclo de trabajo de la actividad operacional, densidad de HIPERLAN, etc.) son los aceptados por el ETSI ERM para estos estudios en Europa.

HIPERLAN tipo 1:

Proporciona comunicaciones de RLAN de alta velocidad compatibles con LAN de cable basadas en las Normas Ethernet y Token-ring ISO 8802.3 e ISO 8802.5.

Parámetros de la HIPERLAN/1:

p.i.r.e. (alta velocidad binaria, en 23,5 MHz, baja velocidad binaria, en 1,4 MHz):

clase A: p.i.r.e. máxima 10 dBm

clase B: p.i.r.e. máxima 20 dBm

clase C: p.i.r.e. máxima 30 dBm

Separación de canales:

30 MHz

Directividad de la antena:

omnidireccional

Mínima sensibilidad útil del receptor:	-70 dBm
Potencia de ruido del receptor (23,5 MHz):	-90 dBm
C/I para BER 10^{-3} a alta velocidad binaria:	20 dB
Alcance efectivo (clase C):	50 m.

En este estudio sólo se contemplan las clases B (p.i.r.e. máxima 100 mW) y C (p.i.r.e. máxima 1 W).

HIPERLAN tipo 2:

Proporciona comunicaciones de RLAN compatibles con LAN de cable basadas en las Normas ATM e IP.

Parámetros de la HIPERLAN/2:

p.i.r.e.:	0,2 W (en la banda 5 250-5 350 MHz)
Anchura de banda del canal:	16 MHz
Separación de canales:	20 MHz
Directividad de la antena:	omnidireccional
Mínima sensibilidad útil del receptor:	-68 dBm (a 54 Mbit/s) a -85 dBm (a 6 Mbit/s)
Potencia de ruido del receptor (16 MHz):	-93 dBm
C/I:	8-15 dB
Alcance eficaz:	30-80 m.

En los países europeos, en la banda 5 250-5 350 MHz, la p.i.r.e. se limita a 200 mW y la utilización de HIPERLAN sólo está permitida cuando se cumplen las siguientes características obligatorias:

- control de potencia del transmisor (TPC) para obtener un factor de reducción de 3 dB como mínimo;
- selección dinámica de frecuencia (DFS, *dynamic frequency selection*) asociada al mecanismo de selección de canal necesario para proporcionar una distribución uniforme de la carga de las HIPERLAN en un mínimo de 330 MHz.

Actualmente la HIPERLAN/1 no soporta estas dos características.

La DFS no sólo proporciona una distribución uniforme de la carga sino que permite que cada uno de los sistemas HIPERLAN detecte la interferencia procedente de otros sistemas y sea por tanto capaz de evitar el funcionamiento en el mismo canal con otros sistemas, principalmente con sistemas de radar. El sistema detecta el canal que está libre para ser utilizado y conmuta al mismo automáticamente. Esto permite que un gran número de sistemas HIPERLAN funcionen en el mismo entorno de oficina.

Hay que observar que los números consignados en los escenarios de instalación se basan en la hipótesis de disponibilidad de toda una banda de 330 MHz para las WLAN. Suponiendo que esta anchura de banda esté disponible en dos sub-bandas (5 150-5 350 MHz y 130 MHz por encima de 5 470 MHz) y supuestas la separación de canal y la necesidad de crear una banda de guarda en los límites de las dos sub-bandas, el número de canales supuesto utilizado en este estudio es 8 para el tipo 1 y 14 para el tipo 2.

Otros parámetros de HIPERLAN utilizados en este estudio son los aceptados por el ETSI:

- atenuación media de los edificios hacia los instrumentos SETS: 17 dB;
- relación activa/pasiva: 5%;
- porcentaje de utilización en exteriores: 15%;
- escenarios de instalación: 1 200 sistemas para grandes edificios de oficinas, 250 sistemas para emplazamientos industriales.

Para los sensores activos a bordo de vehículos espaciales se toman las características del SAR del Anexo 1 de esta Recomendación. El tipo SAR4 es el que se toma de ejemplo en el análisis de la interferencia procedente de las HIPERLAN sobre el SAR, pero pueden obtenerse resultados análogos con los demás tipos. Los SAR tipos 2-4 se han utilizado para el análisis de la interferencia de los SAR sobre la HIPERLAN.

2.2 Análisis de compartición (desde la WLAN hacia el SAR)

El análisis de compartición se recoge en el Cuadro 4 para los tres casos considerados: HIPERLAN tipo 1 (clase B o clase C) y tipo 2.

Supuesta la densidad de HIPERLAN prevista (1 200 sistemas para un gran edificio de oficinas y 250 para emplazamientos industriales) los casos de sólo exterior y combinación interior/exterior no representan un escenario de compartición viable en ninguno de los tres casos considerados.

Sólo en el caso interior, la compartición no es viable para el tipo 1 clase C de alta potencia, mientras que los casos correspondientes al tipo 1 clase B y al tipo 2 requieren ser analizados más detenidamente.

De hecho, el límite de 440 sistemas indicados en el Cuadro 4 para el tipo 2 interior sólo corresponde a un canal. Considerando el mecanismo DFS descrito anteriormente, se puede establecer la hipótesis de que los sistemas HIPERLAN tipo 2 pueden distribuirse a lo largo de los 14 canales disponibles, obteniéndose un límite superior teórico de 6 160 sistemas en los 76,5 km² de la estampa del SAR. El tipo 1 clase B proporciona un límite superior de 5 208 sistemas.

CUADRO 4

Capacidad admisible de la HIPERLAN activa en los canales compartidos con el SAR4

Tipo de HIPERLAN	Tipo 1/Clase B		Tipo 1/Clase C		Tipo 2	
	Valor	dB	Valor	dB	Valor	dB
Potencia máxima transmitida (W)	0,1	-10	1	0	0,2	-7
Efecto del TPC en promedio	No disponible		No disponible			-3
Distancia (km) y atenuación en el espacio libre	425,7	-159,5	425,7	-159,5	425,7	-159,5
Atenuación adicional en el trayecto de transmisión (dB):						
– Exclusivamente en exteriores		0		0		0
– Exclusivamente en interiores		-17		-17		-17
– Combinado (15% en exteriores)		-7,8		-7,8		-7,8
Ganancia de la antena, en transmisión (dB)		0		0		0

CUADRO 4 (*Fin*)

Tipo de HIPERLAN	Tipo 1/Clase B		Tipo 1/Clase C		Tipo 2	
	Valor	dB	Valor	dB	Valor	dB
Ganancia de la antena, en recepción (dB)		42,7		42,7		42,7
Atenuación de polarización (dB)		-3		-3		-3
Umbral de interferencia del SAR ($I/N = -6$ dB), (dB(W/Hz))		-205,4		-205,4		-205,4
Potencia recibida (dB(W/canal)) (canal: 23,5 MHz tipo 1/16 MHz tipo 2):						
– Sólo en exteriores		-129,8		-119,8		-129,8
– Sólo en interiores		-146,8		-136,8		-146,8
– Combinada (15% en exteriores)		-137,6		-127,6		-137,6
Potencia recibida (dB(W/Hz)):						
– Sólo en exteriores		-203,5		-193,5		-201,8
– Sólo en interiores		-220,5		-210,5		-218,8
– Combinada (15% en exteriores)		-211,3		-201,3		-209,6
Margen (dB/(Hz ⁻¹)):						
– Sólo en exteriores		-1,9		-11,9		-3,6
– Sólo en interiores		15,1		5,1		13,4
– Combinada (15% en exteriores)		5,9		-4,1		4,2
Estampa de la antena del SAR (km ²)	76,5	18,8	76,5	18,8	76,5	18,8
Densidad admisible de HIPERLAN activas (/km ² /canal):						
– Sólo en exteriores	0,0085	-20,7	0,00085	-30,7	0,0058	-22,4
– Sólo en interiores	0,43	-3,7	0,043	-13,7	0,29	-5,4
– Combinada (15% en exteriores)	0,051	-12,9	0,0051	-22,9	0,034	-14,6
Relación activas/pasivas	5%	13	5%	13	5%	13
Densidad total (activas + pasivas) admisible (/km ² /canal) de HIPERLAN:						
– Sólo en exteriores	0,17	-7,7	0,017	-17,7	0,11	-9,4
– Sólo en interiores	8,51	9,3	0,851	-0,7	5,75	7,6
– Combinada (15% en exteriores)	1,02	0,1	0,102	-9,9	0,69	-1,6
Número máximo de HIPERLAN activas + pasivas por canal dentro de la estampa del SAR (76,5 km ²):						
– Sólo en exteriores	13		1		8	
– Sólo en interiores	651		65		440	
– Combinada (15% en exteriores)	78		8		53	

Estos valores corresponden a cinco grandes edificios de oficinas aproximadamente en los 76,5 km² de la estampa del SAR y, aunque lejos de ser el caso más desfavorable, puede considerarse una hipótesis razonable para las zonas urbanas y suburbanas.

Por consiguiente se puede concluir que los dos servicios pueden compartir la banda, aunque sea sólo en parte, cuando los sistemas con la HIPERLAN tipo 2 o los sistemas tipo 1 clase B están instalados en interiores.

Los mecanismos DFS proporcionarán una distribución uniforme de la carga entre todos los canales disponibles. Si la selección de canal no es aleatoria, esta hipótesis será probablemente incorrecta y habrán de revisarse las conclusiones expuestas.

2.3 Análisis de compartición (desde los SAR hacia las WLAN de alta velocidad)

El primer paso del análisis de la interferencia potencial procedente de los SAR sobre las WLAN de alta velocidad es la determinación de la potencia de la señal procedente de los lóbulos laterales de los SAR a bordo de vehículos espaciales sobre la superficie terrestre. Para este análisis se ha utilizado la ganancia media de lóbulo lateral ya que dichos lóbulos laterales proporcionan una estampa sensiblemente más amplia que la ganancia de cresta lo que resultará en interferencia de mayor duración. A continuación, se determina el umbral del receptor de la WLAN de alta velocidad. Después, puede calcularse el margen de interferencia comparando el nivel de interferencia del SAR con el umbral de interferencia de la LAN. El Cuadro 5 muestra el margen de interferencia para los lóbulos laterales de los SAR2-4 sobre las WLAN de alta velocidad instaladas en exteriores en la banda 5 250-5 350 MHz. En este Cuadro se puede observar la existencia de un margen positivo que se traduciría en un escenario favorable a la compartición.

CUADRO 5

Lóbulos laterales de los SAR sobre las WLAN de alta velocidad

Parámetro	SAR2		SAR3		SAR4	
	Valor	dB	Valor	dB	Valor	dB
Potencia transmitida (W)	4 800,00	36,81	1 700,00	32,30	1 700,00	32,30
Ganancia de la antena, en transmisión (dB)	-5,00	-5,00	-5,00	-5,00	-5,00	-5,00
Ganancia de la antena, en recepción (dB)	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Longitud de onda (m)	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96
$(4\pi)^{-2}$	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98
Distancia (km)	638,51	-116,10	425,67	-112,58	425,67	-112,58
Reducción de la anchura de banda (dB)	-12,87	-12,87	-12,87	-12,87	-3,98	-3,98
Potencia recibida (dBW)		-144,11		-145,09		-136,20
Umbral de interferencia de las HIPERLAN		-115,00		-115,00		-115,00
Margen (dB)		29,11		30,09		21,20

No obstante, en los SAR2-4 la ganancia de cresta de las antenas es 43-47,7 dB mayor que los niveles medios del lóbulo lateral de -5 dBi. Por consiguiente, durante el sobrevuelo, que para el haz principal del SAR duraría 0,5-1,0 s, los niveles de interferencia del SAR en la superficie superarían los umbrales de interferencia de la WLAN correspondientes al caso más desfavorable (HIPERLAN tipo 2: -115 dBW). Esto se evidencia en el Cuadro 5, al tomar el margen de valores negativos.

Un modo más correcto de determinar el máximo nivel de interferencia admisible sería considerar la relación C/I , que debe ser mayor que 15 dB. Cuando los transmisores de la RLAN estén separados menos de 50 m entre sí (caso más desfavorable), el nivel de interferencia admisible

puede elevarse en 10 dB (o sea, -105 dBW en vez de -115 dBW). En el SAR4 este análisis proporciona un margen en el caso más desfavorable de $-16,5$ dB para los equipos exteriores. La utilización de instalaciones de RLAN interiores en este análisis (atenuación de 17 dB) tendría como resultado un escenario ligeramente favorable a la compartición. El periodo de repetición del SAR es de 8-10 días, aunque el SAR no está forzosamente activo en cada una de sus pasadas. Por consiguiente, una determinada zona de la superficie terrestre quedaría iluminada por el haz principal de un único SAR con una frecuencia de 0,5-1,0 s, como máximo, cada 8-10 días.

2.4 Conclusiones

El análisis de la interferencia de las WLAN sobre los SAR en la banda 5 250-5 350 MHz permite establecer tres conclusiones principales:

- Las WLAN que sólo se utilizan en interiores son compatibles con el funcionamiento de los SAR, pero el funcionamiento de las WLAN exteriores no es compatible con el funcionamiento de los SAR.
- Las WLAN interiores limitadas a una p.i.r.e. media¹ de 200 mW (o de 100 mW si no se utiliza el TPC) y un límite de densidad de p.i.r.e. media de 10 mW en cualquier banda de 1 MHz son compatibles con el funcionamiento de los SAR.
- Además de lo expuesto, los sistemas de WLAN necesitan reunir dos requisitos indispensables para alcanzar la compatibilidad con el funcionamiento de los SAR:
 - TPC que alcance un factor de reducción de 3 dB como mínimo; sin la característica TPC, la p.i.r.e. media no debería sobrepasar 100 mW en ningún canal de 20 MHz;
 - DFS asociada al mecanismo de selección de canal para proporcionar una distribución uniforme de la carga de canales de la WLAN en 330 MHz como mínimo.

El análisis de la interferencia de los SAR sobre las WLAN produce resultados favorables para las instalaciones interiores.

3 Estudio de las RLAN y de los SAR

3.1 Características técnicas de las WLAN de alta velocidad

A continuación se indican las características técnicas de las WLAN de alta velocidad típicas a 5,3 GHz correspondientes a tres configuraciones. Estas WLAN de alta velocidad se suelen denominar LAN radioeléctricas o RLAN. Las características de las configuraciones seleccionadas para el presente análisis corresponden a las que provocarían la interferencia del caso más desfavorable sobre el receptor del SAR. La información de la primera configuración, RLAN1, de WLAN de alta velocidad se obtuvo del Informe de la FCC y del Orden FCC 97-7, de fecha 9 de enero de 1997, y la información sobre las HIPERLAN del Documento 7C/54, de fecha 18 de septiembre de 1996. Estas características se resumen en el Cuadro 6. La información sobre la segunda configuración, RLAN2 de WLAN de alta velocidad se obtuvo del Space Frequency Coordination Group (SFCG)-18/45, 8-17 de septiembre de 1998. La segunda configuración,

¹ La p.i.r.e. media se refiere al promedio de la p.i.r.e. sobre la ráfaga de transmisión correspondiente al nivel máximo del control de potencia.

RLAN2, presenta un notable aumento de la potencia de los transmisores de las WLAN de alta velocidad, un aumento de la relación de uso interior/exterior y la consiguiente reducción en la atenuación media de los edificios, un aumento de la relación activa/pasiva, y un aumento de la densidad de instalaciones prevista. La información sobre la tercera configuración, RLAN3, de WLAN de alta velocidad se obtuvo del Space Frequency Coordination Group-19/39, 8-15 de septiembre de 1999 y del Documento 7C/110 «Sharing Constraints Between Spaceborne Active Sensors (SAR) and Wireless High Speed Local Area Networks in the 5 250-5 350 MHz Band (Límites a la compartición entre sensores activos a bordo de vehículos espaciales (SAR) y redes de área local inalámbricas de alta velocidad en la banda 5 250-5 350 MHz)», 17 de febrero de 1999. La tercera configuración, RLAN3, se limita exclusivamente a los usos interiores, con una densidad de instalación prevista moderada.

CUADRO 6

Características técnicas de las WLAN de alta velocidad a 5,3 GHz

Parámetro	Valor		
	RLAN1	RLAN2	RLAN3
Potencia de cresta radiada (W)	0,25	1,00	0,20
Despliegue (%)	99 interior/ 1 exterior	85 interior/ 15 exterior	100 interior/ 0 exterior
Atenuación media (dB)	17,0	7,8	17,0
Polarización	Aleatoria	Aleatoria	Aleatoria
Anchura de banda (MHz)	23,6	23,6/canal (14 canales)	23,6/canal (14 canales)
Ciclo de trabajo de la interferencia sobre el SAR (%)	100	100	100
Actividad operacional (relación activa/pasiva (%))	1	5	5
Densidad media (transmisores/km ²)	12	1 200/zona de oficinas (89 000/km ² /canal)	1 200/zona de oficinas, 250/zona industrial
Umbral de interferencia (dBW)	-120	-120 indeterminado	-100

3.2 Interferencia procedente de las WLAN de alta velocidad sobre los SAR

El primer paso del análisis de la interferencia potencial de las WLAN de alta velocidad sobre los receptores SAR a bordo de vehículos espaciales consiste en determinar la potencia de la señal procedente de un solo transmisor de WLAN de alta velocidad en el SAR a bordo de un vehículo espacial. A continuación, puede calcularse el margen del interferente único comparando el nivel de interferencia con el umbral de interferencia del SAR. Conociendo la estampa del SAR, puede calcularse la densidad admisible de transmisores de WLAN de alta velocidad activas, empleando una relación de actividad conservadora para aquellos transmisores que funcionen en cualquier momento.

3.2.1 Interferencia procedente de un único transmisor de RLAN situado en exteriores

El Cuadro 7 muestra la interferencia procedente de un único transmisor RLAN de WLAN de alta velocidad en la banda 5 250-5 350 MHz para los SAR2-4. No se ha utilizado el SAR1 porque este sistema se diseñó para funcionar en la banda 5 150-5 250 MHz. Se supone que RLAN1, RLAN2 y RLAN3 utilizan una antena omnidireccional. El Cuadro 7 muestra en el SAR4 márgenes negativos para los transmisores de las WLAN de alta velocidad RLAN1, RLAN2, y RLAN3. En el SAR3, el Cuadro 7 muestra un margen positivo para los transmisores RLAN1 y RLAN3 y negativo para el de RLAN2. En el SAR2, con respecto a la interferencia procedente de RLAN1, RLAN2 y RLAN3, aparecen márgenes positivos para la interferencia de los transmisores de las tres RLAN.

CUADRO 7

Interferencia procedente de un único transmisor RLAN exterior sobre los SAR

Parámetro	SAR2		SAR3		SAR4	
	Valor	dB	Valor	dB	Valor	dB
Potencia transmitida (W)						
RLAN1	0,25	-6,02	0,25	-6,02	0,25	-6,02
RLAN2	1,00	0,00	1,00	0,00	1,00	0,00
RLAN3	0,20	-6,99	0,20	-6,99	0,20	-6,99
Atenuación de los edificios (dB)		0,00		0,00		0,00
Ganancia de la antena, en transmisión (dB)		0,00		0,00		0,00
Ganancia de la antena, en recepción (dB)		43,33		44,52		44,52
Atenuación de polarización (dB)		-3,00		-3,00		-3,00
Longitud de onda (m)	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96
$(4\pi)^{-2}$	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98
Distancia (km)	638,51	-116,10	425,67	-112,58	425,67	-112,58
Potencia recibida (dBW)						
RLAN1		-128,74		-124,03		-124,03
RLAN2		-122,72		-118,00		-118,00
RLAN3		-129,71		-124,99		-124,99
Factor de ruido (dB)		4,62		4,62		4,62
$k T$	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98
Anchura de banda del receptor, (MHz)	356,50	85,52	356,50	85,52	46,00	76,63
Potencia de ruido (dBW)		-113,84		-113,84		-122,73
Umbral de interferencia del SAR ($I/N = -6$ dB)		-119,84		-119,84		-128,73
Margen (dB)						
RLAN1		8,90		4,19		-4,71
RLAN2		2,88		-1,83		-10,73
RLAN3		9,87		5,16		-3,74

3.2.2 Interferencia procedente de transmisores de RLAN instalados en interiores

El Cuadro 8 muestra la densidad admisible de WLAN de alta velocidad de configuración RLAN1 en la banda 5 250-5 350 MHz para SAR2-4. Para SAR4, el Cuadro 8 muestra que la densidad admisible de WLAN de alta velocidad RLAN1 es de 118 transmisores/km² aproximadamente y que, por debajo de ésta, el nivel de interferencia sobre el SAR4 de 40 MHz es aceptable. En base a la información de la densidad de instalaciones de HIPERLAN prevista consignada en el Documento 7C/54, de 18 de septiembre de 1996, se estimó que la densidad media de HIPERLAN en Europa era de 12 transmisores/km² en aquella época. Se preveía que la densidad en las zonas metropolitanas y de alta densidad de población sería superior a la media. El Cuadro 9 muestra la densidad admisible de WLAN de alta velocidad de configuración RLAN2 en la banda 5 250-5 350 MHz para SAR2-4. Para SAR4, el Cuadro 9 muestra que la densidad admisible de WLAN de alta velocidad RLAN2 es de 0,2 transmisores/km² aproximadamente, o lo que es lo mismo un 1 transmisor/5 km², y que por debajo de este valor el nivel de interferencia sobre el SAR4 de 40 MHz resulta aceptable. Este valor tan reducido de la densidad admisible debe compararse con la densidad de instalaciones prevista en el Documento SFCG-18/45, 8-17 de septiembre de 1998, de 1 200 transmisores/zona de oficinas; ha de considerarse asimismo la capacidad de 89×10^3 /km²/canal de la RLAN2 interior, correspondiente a distancias de separación de 0,5 m. La gran densidad prevista utiliza 14 canales, de 23,6 MHz de anchura cada uno de ellos, distribuidos en una banda de 330 MHz. El Cuadro 10 muestra la densidad admisible de WLAN de alta velocidad de la configuración RLAN3 en la banda 5 250-5 350 MHz para SAR2-4. Para SAR4, el Cuadro 10 muestra que la densidad admisible de WLAN de alta velocidad RLAN3 es de 37 transmisores/km²/canal, aproximadamente, y que por debajo de ésta el nivel de interferencia sobre el SAR4 de 40 MHz es aceptable. La elevada densidad prevista utiliza 14 canales, de 23,6 MHz de anchura, distribuidos en una banda de 330 MHz. Para 14 canales, la densidad admisible es por consiguiente de 518 transmisores/km². Esta densidad admisible tan reducida ha de compararse con la densidad de instalaciones prevista en el Documento 7C/110 y de 1 200 transmisores/zona de oficinas grande y 250 transmisores/zonas industriales. Por consiguiente, para el SAR4, la densidad admisible correspondería a menos de una zona de oficinas grande y aproximadamente a dos zonas industriales, que no parece ajustada a la realidad. Para SAR2 y SAR4, la densidad admisible con 14 canales sería de 4 270 y 3 990 transmisores, respectivamente. Esto correspondería, aproximadamente, a tres grandes edificios de oficinas o a 15 zonas industriales, lo que puede constituir una hipótesis más razonable para las zonas urbanas y suburbanas.

Para la generación de imágenes de SAR con relaciones S/N de 8 dB o mayores, la relación I/N puede ser de 0 dB sin que llegue a degradarse la desviación típica de la potencia del píxel más de 10%. Esto aumenta la densidad admisible del transmisor en un factor de 4. Para la interferencia de la RLAN3 sobre el SAR2 y el SAR4, esto correspondería aproximadamente a 12 edificios de oficinas grandes o a 60 zonas industriales dentro de la estampa del SAR. No obstante, para los SAR interferométricos, la relación I/N debe ser inferior a -6 dB, independientemente de la relación S/N .

CUADRO 8

Interferencia de las WLAN de alta velocidad RLAN1 sobre los SAR

Parámetro	SAR2		SAR3		SAR4	
	Valor	dB	Valor	dB	Valor	dB
Potencia transmitida (W)	0,25	-6,02	0,25	-6,02	0,25	-6,02
Atenuación de los edificios (dB)		-17,00	17,00	-17,00	17,00	-17,00
Ganancia de la antena, en transmisión (dB)		0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Ganancia de la antena, en recepción (dB)		43,33	44,52	44,52	44,52	44,52
Atenuación de polarización (dB)		-3,00	3,00	-3,00	3,00	-3,00
Longitud de onda (m)	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96
$(4\pi)^{-2}$	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98
Distancia (km)	638,51	-116,10	425,67	-112,58	425,67	-112,58
Potencia recibida (dBW)		-145,74		-141,03		-141,03
Factor de ruido (dB)		4,62	4,62	4,62	4,62	4,62
$k T$	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98
Anchura de banda del receptor (MHz)	356,50	85,52	356,50	85,52	46,00	76,63
Potencia de ruido (dBW)		-113,84		-113,84		-122,73
Umbral de interferencia del SAR ($I/N = -6$ dB)		-119,84		-119,84		-128,73
Margen (dB)		25,90		21,19		12,29
Estampa del SAR (km^2)	159,03	22,01	57,55	17,60	57,55	17,60
Potencia media superficial de las HIPERLAN ($\text{dB(W/km}^2\text{)})$		3,88		3,59		-5,31
Transmisores activos/ km^2	9,78		9,14		1,18	
Transmisores activos/ km^2 con índice de actividad del 1%	978,40		913,56		117,88	

CUADRO 9

Interferencias de las WLAN de alta velocidad RLAN2 sobre los SAR

Parámetro	SAR2		SAR3		SAR4	
	Valor	dB	Valor	dB	Valor	dB
Potencia transmitida (W)	1,00	0,00	1,00	0,00	1,00	0,00
Atenuación de los edificios (dB)		-7,80	7,80	-7,80	7,80	-7,80
Ganancia de la antena, en transmisión (dB)		0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Ganancia de la antena, en recepción (dB)		43,33	44,52	44,52	44,52	44,52
Atenuación de polarización (dB)		-3,00	3,00	-3,00	3,00	-3,00
Longitud de onda (m)	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96
$(4\pi)^{-2}$	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98
Distancia (km)	638,51	-116,10	425,67	-112,58	425,67	-112,58
Potencia recibida (dBW)		-130,52		-125,80		-125,80
Factor de ruido (dB)		4,62	4,62	4,62	4,62	4,62
$k T$	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98
Anchura de banda del receptor (MHz)	356,50	85,52	356,50	85,52	46,00	76,63
Potencia de ruido (dBW)		-113,84		-113,84		-122,73
Umbral de interferencia del SAR ($I/N = -6$ dB)		-119,84		-119,84		-128,73
Margen (dB)		10,68		5,97		-2,93
Estampa del SAR (km ²)	159,03	22,01	57,55	17,60	57,55	17,60
Potencia media superficial de las HIPERLAN (dB(W/km ²))		-11,34		-11,63		-20,53
Transmisores activos/km ²	0,07		0,07		0,01	
Transmisores activos/km ² con índice de actividad del 5%	1,47		1,37		0,18	

Para una densidad de RLAN3 autolimitada, de modo que las WLAN de alta velocidad interfieran entre sí más allá de lo admisible, se supondrá que las WLAN de alta velocidad ocupan 14 canales, de 23,6 MHz de amplitud, distribuidos en una banda de 330 MHz, y que los transmisores pueden llegar a aproximarse a 0,5 m, lo que equivale a una densidad posible de $89 \times 10^3/\text{km}^2/\text{canal}$ en zonas de reducido tamaño correspondientes a la zona de oficinas grandes. Aunque el receptor de la LAN ya no requiere que la interferencia sea inferior a -100 dBW, la relación C/I debe ser mayor de 20 dB. Esto permite que los transmisores funcionen a menos de 0,5 m unos de otros sin interferirse mutuamente.

CUADRO 10

Interferencia procedente de las WLAN de alta velocidad RLAN3 sobre los SAR

Parámetro	SAR2		SAR3		SAR4	
	Valor	dB	Valor	dB	Valor	dB
Potencia transmitida (W)	0,20	-6,99	0,20	-6,99	0,20	-6,99
Atenuación de los edificios (dB)		-17,00		-17,00		-17,00
Ganancia de la antena, en transmisión (dB)		0,00		0,00		0,00
Ganancia de la antena, en recepción (dB)		43,33		44,52		44,52
Atenuación de polarización (dB)		-3,00		-3,00		-3,00
Longitud de onda (m)	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96
$(4\pi)^{-2}$	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98
Distancia (km)	638,51	-116,10	425,67	-112,58	425,67	-112,58
Potencia recibida (dBW)		-146,71		-141,99		-141,99
Factor de ruido (dB)		4,62		4,62		4,62
$k T$	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98	$4,00 \times 10^{-21}$	-203,98
Anchura de banda del receptor (MHz)	356,50	85,52	356,50	85,52	46,00	76,63
Potencia de ruido (dBW)		-113,84		-113,84		-122,73
Umbral de interferencia del SAR ($I/N = -6$ dB)		-119,84		-119,84		-128,73
Margen (dB)		26,87		22,16		13,26
Estampa del SAR (km ²)	159,03	22,01	57,55	17,60	57,55	17,60
Potencia media superficial de las HIPERLAN (dB(W/km ²))		4,85		4,56		-4,34
Transmisores activos/km ² /canal	15,29		14,27		1,84	
Transmisores activos/km ² /canal con índice de actividad del 5%	305,75		285,49		36,84	

3.3 Interferencia procedente de los SAR sobre las WLAN de alta velocidad

El primer paso del análisis de la interferencia potencial procedente de los SAR a bordo de vehículos espaciales en WLAN de alta velocidad consiste en determinar la potencia de la señal procedente de un SAR a bordo de un vehículo espacial sobre la superficie terrestre. A continuación, se determina el umbral del receptor de la WLAN de alta velocidad. Después, se puede calcular el margen de interferencia comparando el nivel de interferencia del SAR con el umbral de interferencia de la LAN. Para los SAR1-4, las ganancias de antena de cresta son 40-50 dB superiores a los niveles medios de lóbulo lateral de -5 dBi. Por consiguiente, durante la duración del sobrevuelo, que para

el haz principal del SAR sería de 0,5-1,0 s aproximadamente, los niveles de interferencia del SAR en la superficie superarían considerablemente los umbrales de interferencia de la RLAN1. No obstante, en la RLAN2, el nivel de -120 dBW ya no coincide con el nivel de interferencia admisible máxima, que se sustituiría por una C/I superior a 20 dB, que en el caso de transmisores separados entre sí 0,5 m, puede elevar el nivel de interferencia admisible en 50-80 dB.

La situación correspondiente a la RLAN3 es semejante a la de la RLAN2. Para estos SAR2-4 típicos, las ganancias de cresta de la antena son 14-38 dB superiores a los niveles medios de lóbulo lateral de -5 dBi. Por consiguiente durante el sobrevuelo, que para el haz principal del SAR duraría 0,5-1,0 s, aproximadamente, los niveles de interferencia del SAR en la superficie superarían considerablemente los umbrales de interferencia de la RLAN3. No obstante, el nivel de -120 dBW para la RLAN3 ya no es el máximo nivel de interferencia admisible prefiriéndose ahora que C/I sea superior a 20 dB, que en el caso de transmisores separados entre sí 0,5 m puede elevar el nivel de interferencia admisible en 50-80 dB. El periodo de repetición del SAR es de 8-10 días, aunque el SAR no está forzosamente activo en cada pasada. Por consiguiente, una determinada zona terrestre quedaría iluminada por el haz del SAR con una frecuencia de 0,5-1,0 s, como máximo, cada 8-10 días.

3.4 Conclusión

Esta Recomendación presenta un análisis de la interferencia potencial entre una WLAN de alta velocidad de configuración RLAN3 y los radares de apertura sintética a bordo de vehículos espaciales en la banda 5 250-5 350 MHz para el caso 1) un único transmisor RLAN1-3 instalado en el exterior y 2) una cierta densidad de instalaciones RLAN3 interiores. Con un transmisor único instalado en el exterior, la interferencia del transmisor de la WLAN de alta velocidad RLAN1 superaba el nivel admisible del SAR4, la interferencia del transmisor de la WLAN de alta velocidad RLAN2 superaba los niveles admisibles de SAR3 y SAR4, y la interferencia del transmisor de la WLAN de alta velocidad RLAN3 superaba el nivel admisible del SAR4.

En cuanto a la interferencia de las WLAN de alta velocidad de configuración RLAN1 sobre los SAR, el análisis pone de manifiesto que las densidades superficiales inferiores a 32-128 transmisores/km² proporcionarían niveles de interferencia aceptables sobre los SAR, en función de la relación S/N de los píxeles del SAR. La densidad media prevista para Europa se estimó en 12 transmisores/km² tan solo, en el pasado. Con una densidad de 0,32 transmisores activos/km² (densidad de 32 transmisores activos/km² con una relación de actividad del 1%), una WLAN de alta velocidad típica (potencia del transmisor de 0,25W) instalada en exteriores sufriría niveles de autointerferencia de -120 dBW, nivel que para las WLAN de alta velocidad RLAN1 constituye su umbral de interferencia. Para la interferencia procedentes de las WLAN de alta velocidad de configuración RLAN2 sobre los SAR, el análisis muestra que sólo con una densidad superficial inferior a 0,2-1,5 transmisores/km² las LAN ofrecerían unos niveles de interferencia aceptables sobre los SAR, en función de la relación S/N de los píxeles del SAR. La densidad media prevista actual es de 1 200 transmisores/zona de oficinas, hasta 89×10^3 /km²/canal. La gran densidad prevista supone 14 canales de 23,6 MHz de amplitud, distribuidos en una banda de 330 MHz. Para una instalación interior y, considerando la interferencia procedente de las WLAN de alta velocidad de configuración RLAN3 sobre los SAR, el análisis muestra que cualquier densidad superficial inferior a 37-305 transmisores/km²/canal proporcionará niveles de interferencia aceptables sobre los SAR, en función de la relación S/N de los píxeles del SAR de generación de imágenes, cuando se trate de un SAR de generación de imágenes. La densidad media prevista se estima en 1 200 transmisores/zona de oficinas grande y 250 transmisores/zona industrial. La gran densidad prevista supone 14 canales de 23,6 MHz de amplitud, distribuidos en una banda de 330 MHz. Para la interferencia de las WLAN de alta velocidad de configuración RLAN3 sobre los SAR, el análisis

pone de manifiesto que sólo con una densidad superficial inferior a 518 a 4 270 transmisores/km² en 14 canales, producirán las LAN niveles de interferencia aceptables sobre el SAR. Para la interferencia de la RLAN3 sobre el SAR2 y el SAR4, esto correspondería aproximadamente a un número comprendido entre 3 y 12 edificios de oficinas grandes o entre 15 y 60 zonas industriales dentro de la estampa del SAR, en función de la relación *S/N* de píxel del SAR.

Para la interferencia procedente de los SAR a bordo de vehículos espaciales en WLAN de alta velocidad RLAN1 en la banda 5 250-5 350 MHz, los niveles de interferencia del SAR en la superficie correspondiente a los lóbulos laterales son 14-38 dB inferiores al umbral de interferencia de la LAN. Para la interferencia de cresta de las antenas de los SAR durante el sobrevuelo, que para el haz principal del SAR duraría 0,5-1,0 s. Los niveles de interferencia del SAR en la superficie superarían considerablemente los umbrales de interferencia de la RLAN1 en 10-30 dB. No obstante, para la RLAN2 y la RLAN3, los niveles de -120 dBW y -100 dBW, respectivamente, ya no serían los máximos niveles de interferencia admisibles, que se sustituirían por una *C/I* superior a 20 dB, que en el caso de transmisores separados entre sí 0,5 m puede elevar el nivel de interferencia admisible en 50-80 dB, de modo que el SAR, incluso para su haz principal, puede estar por debajo del umbral de interferencia de las LAN. Dado que el periodo de repetición del SAR es de 8-10 días, y que el SAR no está forzosamente activo en cada pasada, una zona determinada de la superficie terrestre quedaría iluminada por el haz del SAR con una frecuencia de 0,5-1,0 s, como máximo, cada 8-10 días.

4 Estudio de las RLAN y de los altímetros

4.1 Interferencia de las RLAN sobre los altímetros

A los efectos del presente análisis se considera una RLAN del tipo HIPERLAN situada dentro del lóbulo principal del altímetro.

El altímetro tiene una anchura de banda ampliada de 320 MHz, mientras que las HIPERLAN tienen una anchura de banda de canal que va de 16 MHz (en el tipo 2) a 23,5 MHz (en el tipo 1) situadas dentro de la anchura de banda del altímetro. La máxima p.i.r.e. transmitida por la HIPERLAN ($P_h G_h$) es de 30 dBm (en el tipo 1) y 23 dBm (en el tipo 2). La ganancia de la antena del altímetro, G_0 , es 32,2 dB, G_a es la ganancia de la antena fuera del eje dirigida hacia la HIPERLAN, con una atenuación de entrada adicional, L , de 1 dB. El altímetro apunta hacia el nadir, con una antena cuyo tamaño es de 1,2 m. R , es la distancia del altímetro a la HIPERLAN.

La potencia recibida en el altímetro procedente de una HIPERLAN en el eje de puntería del SAR (o sea, $G_a = G_0$) viene dada por:

$$P_r = \frac{P_h G_h G_a \lambda^2}{(4\pi)^2 R^2 L} \quad (1)$$

Utilizando los parámetros, más estrictos, de la HIPERLAN Tipo 1 (definidos en el § 2.2), se obtiene un valor de $P_r = -108,3$ dBm.

El umbral de interferencia del altímetro es -88 dBm; cabe deducir por tanto que el altímetro puede resistir el funcionamiento simultáneo de varias HIPERLAN, ya que existe un margen de 20,3 dB. Además, el altímetro se ha diseñado principalmente para efectuar mediciones sobre los océanos y no proporciona datos con precisión cuando hay una cantidad de tierra importante a la vista del haz de su antena. Este análisis permite establecer la conclusión inequívoca de que el altímetro no se verá influido por el funcionamiento de las HIPERLAN.

Para terminar puede calcularse el número de HIPERLAN en la estampa de -3 dB que puede tolerar el altímetro funcionando sobre tierra. Este método se describe en el § 4.1.1 de esta Recomendación.

Se obtiene un límite de 586 HIPERLAN instaladas (en exteriores) a 4 664 (en interiores) para no interferir sobre el altímetro. Los márgenes suplementarios obedecen al hecho de que:

- No se hayan tenido en cuenta la atenuación de polarización ni la atenuación adicional de propagación (3 dB aproximadamente).
- No se hayan tenido en cuenta técnicas de reducción tales como el control de potencia del transmisor (que podrían añadir un margen de 3 dB como mínimo).
- Se haya exagerado en la simulación la ganancia del altímetro en dirección a los dispositivos de la HIPERLAN.

Además, se prevé que lo normal será que sólo se instalen sistemas HIPERLAN tipo 2 en la banda de frecuencias utilizadas por los altímetros, lo que contribuirá a mejorar la situación gracias a la menor p.i.r.e. máxima (200 mW).

Por consiguiente se puede concluir que el altímetro no sufrirá la interferencia procedente de las HIPERLAN cuando se utilice sobre los océanos. Ahora bien, si se utilizase sobre tierra, la situación dependería en parte del conjunto de parámetros seleccionados finalmente para la HIPERLAN. El margen previsto podría permitir la compartición incluso cuando los altímetros se encontrasen funcionando próximos a tierra. Sólo el funcionamiento de las HIPERLAN de interiores y de las de tipo 2 mejorarían sensiblemente el entorno de compartición.

4.1.1 Estimación del número de RLAN en la estampa de -3 dB de un altímetro

En este análisis se considera una HIPERLAN tipo 1 en el lóbulo principal del altímetro.

El altímetro tiene una anchura de banda ampliada de 320 MHz, mientras que la HIPERLAN tiene una anchura de banda de 23,5 MHz que cae dentro de la anchura de banda del altímetro. La máxima p.i.r.e transmitida por la HIPERLAN ($P_h G_h$) es 30 dBm. La ganancia de la antena del altímetro, G_0 , es 32,2 dB, G_a es la ganancia de la antena fuera del eje en dirección a la HIPERLAN, con una atenuación adicional de entrada, L , de 1 dB. El altímetro apunta hacia el nadir, el tamaño de la antena es 1,2 m. R , es la distancia del altímetro a la HIPERLAN.

La potencia recibida en el altímetro procedente de una HIPERLAN situada en el eje de puntería del SAR (o sea, $G_a = G_0$) viene dada por:

$$P_r = \frac{P_h G_h G_a \lambda^2}{(4\pi)^2 R^2 L} \quad (2)$$

De aquí se obtiene un valor de $P_r = -108,3$ dBm.

El umbral de interferencia del altímetro es -88 dBm; se deduce por tanto que el altímetro puede resistir el funcionamiento simultáneo de varias HIPERLAN, ya que existe un margen de $20,3$ dB. Además, el altímetro se ha diseñado principalmente para efectuar mediciones sobre los océanos y no proporciona datos con precisión cuando hay una cantidad de tierra importante a la vista del haz de su antena. De este análisis se concluye sin lugar a duda que el altímetro no se verá influido por el funcionamiento de las HIPERLAN.

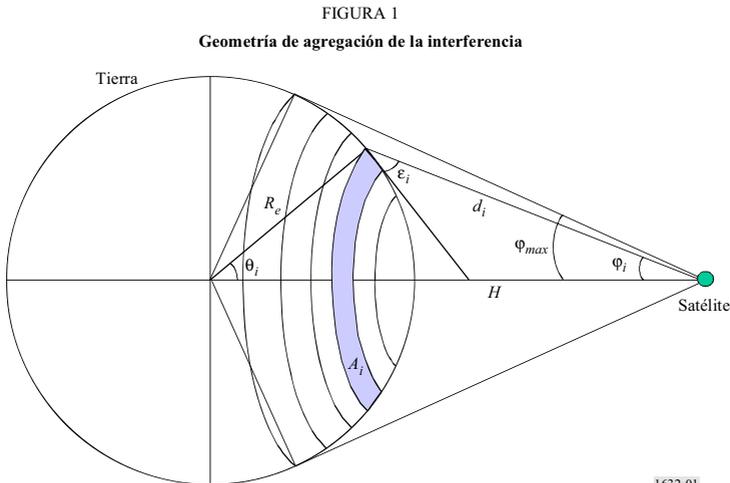
Para terminar, puede calcularse el número de HIPERLAN situadas en la estampa de -3 dB que puede tolerar el altímetro funcionando sobre tierra; este cálculo no es inmediato puesto que una pequeña variación del ángulo φ del eje de puntería del altímetro, hará que varíen la distancia al suelo, la ganancia y el elemento superficie interceptado a nivel del suelo.

Suponiendo una cierta densidad de dispositivos HIPERLAN, p.e. D , el número total de dispositivos HIPERLAN vistos por un satélite (suponiendo que los dispositivos están uniformemente distribuidos en la superficie terrestre) viene dado por $N = D \times A$, siendo A la estampa de -3 dB del altímetro. Como los dispositivos no son equidistantes respecto al satélite, la superficie terrestre visible se divide en franjas superficiales concéntricas (como en la Fig. 1), de modo que se puede suponer que todos los dispositivos HIPERLAN contenidos en la i -ésima franja superficial están a la misma distancia, d_i , con respecto al satélite y se ven bajo el mismo ángulo del nadir, φ_i , y el mismo ángulo de elevación, ε_i . El número de dispositivos HIPERLAN de la i -ésima franja viene dado por:

$$N_i = A_i \times (N/A) = A_i \times D \tag{3}$$

siendo:

$$A_i = 2\pi R_e^2 \times [\cos(\theta_{i-1}) - \cos(\theta_i)] \quad \text{para } \theta_i > \theta_{i-1} \tag{4}$$



La potencia de la interferencia HIPERLAN agregada, I , en el altímetro viene pues dada por la suma del i -ésimo componente I_i como se indica a continuación:

$$I(W) = \sum_i I_i = \sum_i N_i \cdot \frac{1e(p.i.r.e./10)}{(4\pi d_i f_0/c)^2} \cdot G(\varphi_i) \quad (5)$$

siendo:

- p.i.r.e.: potencia isotrópica eficaz radiada (dBW)
- d_i : distancia entre el satélite y el interferente situado en la Tierra
- f_0 : frecuencia central de RF
- $G(\varphi_i)$: ganancia receptora de la antena del altímetro del satélite que depende del ángulo nadiral, φ_i , es decir del ángulo entre la proyección del satélite sobre la superficie terrestre y la franja considerada.

A tal efecto, se ha llevado a cabo el siguiente cálculo numérico: se ha supuesto una densidad de potencia por metro cuadrado constante a nivel del suelo para la HIPERLAN, y una ganancia de antena para el altímetro que varía como $G_a = G_0 (\text{sen}(\varphi)/\varphi)^2$, siendo φ el ángulo entre la vertical y la dirección del satélite a la HIPERLAN, que constituye el caso más desfavorable ya que el lóbulo del altímetro estará mucho más bajo.

A continuación se ha calculado la integral de la potencia recibida a nivel del altímetro en la estampa de -3 dB obteniéndose que la potencia media admisible por el altímetro es -60 dBm/m², es decir 0 dBm/km² ($D \times p.i.r.e.$).

Como los altímetros apuntan hacia el nadir se incluye una atenuación adicional del trayecto de 20 dB (debida a la atenuación introducida por los tejados y los techos) cuando se calcula la interferencia de las HIPERLAN interiores. Al considerar el caso de HIPERLAN cuyo funcionamiento se limita a interiores, se supone que en cualquier instante el 1% de los dispositivos HIPERLAN estarán funcionando en el exterior, lo que supone un factor de atenuación global adicional de 17 dB. En las HIPERLAN a las que se permite funcionar en el exterior, se supone que el 15% de sus dispositivos se encuentran en el exterior en un determinado instante, lo que supone un factor de atenuación adicional de 8 dB. En ambos casos se supone que el 5% de las HIPERLAN se encuentran transmitiendo simultáneamente.

CUADRO 11

Cálculo del número de terminales en la estampa de -3 dB

	Interiores	Exteriores
Densidad de potencia ($D \times p.i.r.e.$) (dBm/km ²)	0	0
p.i.r.e. (dBm)	30	30
Porcentaje de las HIPERLAN que funcionan en exteriores (%)	1	15
Margen adicional (dB)	17	8
Terminales activos/km ²	0,05	0,063
Terminales activos (%)	5	5
Número de terminales/km ²	1,002	0,126
Número de terminales en la estampa de -3 dB	4 664	586

Por consiguiente se obtiene un intervalo de 586 (usos exteriores) a 4 664 (usos interiores) HIPERLAN instaladas dentro de la estampa de -3 dB como límite para no interferir con el altímetro.

4.2 Interferencia de los altímetros en las RLAN

En este caso se considera un factor de reducción B_h/B_a ya que la anchura de banda del altímetro B_a es muy superior a la de las HIPERLAN B_h . El valor de B_a es 320 MHz y el de B_h 23,5 MHz (tipo 1, caso más desfavorable) o 16 MHz (tipo 2), por lo que se obtiene un factor de reducción de 11,34 dB para el tipo 1 y de 13 dB para el tipo 2. La ganancia de la antena de la HIPERLAN G_h en sentido vertical es de 0 dB.

La potencia recibida por una HIPERLAN procedente del altímetro es:

$$P_r = \frac{P_a G_a G_h \lambda^2 B_h}{(4\pi)^2 R^2 L B_a} \quad (6)$$

La potencia transmitida por el altímetro a la HIPERLAN será entonces, en el caso más desfavorable (por ejemplo, con el haz principal del altímetro, distancia mínima de 1 347 km, HIPERLAN exterior tipo 1), $-103,64$ dBm.

Este caso (haz principal del altímetro sobre los lóbulos laterales de la HIPERLAN en la vertical) ha de considerarse como el más desfavorable, ya que los lóbulos del altímetro disminuyen muy rápidamente con el ángulo del eje de puntería (su nivel de -20 dB se encuentra a 4° del nadir, y el de -40 dB a 15° del nadir).

El cálculo anterior produce un margen de 10 dB para el caso más crítico (tipo 1); la conclusión es, por consiguiente, que el altímetro no interferirá con las HIPERLAN. La situación es aún más favorable en el caso del funcionamiento de la HIPERLAN tipo 2 interior. Además de que el altímetro es un radar de impulsos, no se han considerado el bajo ciclo de trabajo, la atenuación de polarización ni la atenuación de propagación adicional que proporcionan márgenes suplementarios.

4.3 Conclusión

La conclusión es que el funcionamiento del altímetro de radar con una anchura de banda de 320 MHz en torno a 5,3 GHz es compatible con las RLAN. Se obtienen márgenes mejores con sistemas RLAN cuyas características sean semejantes a la HIPERLAN tipo 2. Cabe esperar que sean estas RLAN las que se instalen normalmente en la banda de altímetros. Es probable que la compartición entre las RLAN y los altímetros sea asimismo viable en la banda por encima de 5 460 MHz.

5 Estudios de las RLAN y los dispersómetros

En la actualidad los dispersómetros se utilizan mayoritariamente en aplicaciones terrenales y, en un futuro próximo, conforme aumente la resolución de estos instrumentos, se prevé la utilización de más aplicaciones de sistemas de dispersómetros sobre tierra. Por consiguiente, este análisis de interferencia no se limita a las zonas litorales sino que debe considerarse con carácter mundial.

5.1 Interferencia de las RLAN sobre los dispersómetros

En los sistemas de dispersómetros, la estimación de la potencia de la señal de retorno del eco se efectúa midiendo en primer lugar la potencia de la «señal + ruido» (es decir el retorno del eco más la contribución de ruido del sistema), restando a continuación la potencia de «sólo ruido» (una estimación del ruido del sistema exclusivamente, o «umbral mínimo de ruido»). Para optimizar la calidad de funcionamiento del sistema, las mediciones de la «señal + ruido» y del «sólo ruido» se efectúan en diversas anchuras de banda y/o momentos distintos. Esta estrategia obedece al hecho de que el ruido nominal del sistema es intrínsecamente blanco durante la secuencia de mediciones (estacionario y con una distribución espectral de potencia plana).

La anterior situación da lugar a dos escenarios de interferencia distintos. Uno de ellos es el que la interferencia está constantemente presente en la secuencia de mediciones, es decir, ruido blanco de onda continua, y otro es el que la interferencia sólo está presente en una de las mediciones, debido al movimiento del satélite (desplazamiento de la estampa de una de las antenas de haz en abanico) o a las discontinuidades en la señal del interferente. Esto puede depender asimismo de las técnicas de medición aplicadas en los sistemas de dispersómetros en estudio.

El criterio de calidad de funcionamiento mínima para los dispersómetros se ha establecido en una velocidad de viento de 3 m/s para dicha velocidad del viento, la cantidad de señal retrodispersada es la mínima posible y por consiguiente hay más sensibilidad al ruido y a la interferencia. El error estimado resultante en esta segunda hipótesis de interferencia puede calcularse por medio de un valor paramétrico α con un valor típico para las antenas de haz en abanico ($\alpha = 0,7$ dB) y que se define (de acuerdo con la Recomendación UIT-R RS.1166) como:

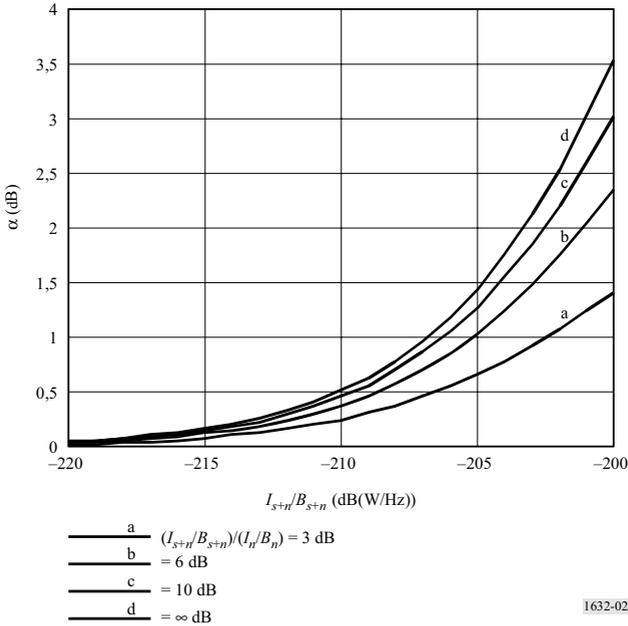
$$\alpha(\text{dB}) = 10 \log \left\{ \frac{N + (I_{s+n}/B_{s+n})}{[N + (I_n/B_n)]} \right\} \quad (7)$$

siendo:

- N : densidad de potencia nominal correspondiente al umbral mínimo de ruido (aproximadamente -201 dB(W/Hz) a la entrada del receptor del dispersómetro para antenas de haz en abanico)
- B_{s+n} : anchura de banda de la medición de la «señal + ruido»
- B_n : anchura de ruido de la medición de «sólo ruido»
- I_{s+n} : potencia media de la fuente interferente B_{s+n} durante el periodo de medición «señal + ruido»
- I_n : potencia media de la fuente interferente B_n durante el periodo de medición «sólo ruido».

La Fig. 2 es la representación gráfica de la ecuación (1) correspondiente a un dispersómetro con un umbral mínimo de ruido de receptor de $N = -201$ dB(W/Hz). En dicha Figura se representa α en función de la densidad espectral de potencia de la señal interferente I_{s+n}/B_{s+n} . Debido a la estrechez del haz en abanico, cabe esperar variaciones de algunos dB en los niveles de interferencia recibidos conforme se desplazan los lóbulos laterales del dispersómetro por el haz del transmisor. En opinión de los técnicos el valor máximo previsto de $10 \log [(I_{s+n}/B_{s+n})/(I_n/B_n)]$ durante el periodo de medición es de 6 dB. La Fig. 2, por consiguiente, permite establecer la conclusión de que la máxima densidad espectral de potencia de interferencia que puede soportar cualquiera de las antenas de haz en abanico del dispersómetro, sin degradación de la precisión de la medición, es de -207 dB(W/Hz).

FIGURA 2



Para la interferencia asimilable a ruido blanco de onda continua, la máxima densidad de potencia espectral de interferencia sería de -195 dB(W/Hz), aproximadamente, a la entrada del receptor.

La RLAN utilizada en este análisis de compartición es la HIPERLAN tipo 2 normal (los parámetros se indican en el § 2.2). El nivel de interferencia admisible más estricto en el receptor del dispersómetro es -207 dB(W/Hz). En el Dispersómetro 1, se ha utilizado una ganancia de antena de 31 dBi a 650 km de distancia de la trayectoria, lo que corresponde a una atenuación en el espacio libre de 167,3 dB.

La potencia recibida por el dispersómetro procedente de una HIPERLAN puede expresarse como:

$$(P_r)\text{dB} = (P_t)\text{dB} - LFS + (G_s)\text{dB} - 3 \quad (8)$$

Aplicando esta fórmula se obtiene para P_r un valor de $-149,3$ dB en una anchura de banda de 16 MHz correspondiente a $-221,3$ dB(W/Hz), lo que proporciona un margen de 14,3 dB. Se concluye, pues, que la interferencia procedente de una HIPERLAN/2 en el receptor de un dispersómetro no constituye interferencia perjudicial. Además, como pone de manifiesto el Cuadro 12, los dispersómetros son compatibles con las instalaciones de RLAN de alta densidad, especialmente cuando las RLAN se instalan en exteriores.

CUADRO 12

Capacidad admisible de HIPERLAN/2 activas compartida con el Dispersómetro 1

Tipo de instalación	Únicamente exterior	Únicamente interior	Combinada (15% exterior)
Potencia transmitida (dBW)	-10	-10	-10
Atenuación en el espacio libre (dB)	-167,3	-167,3	-167,3
Ganancia de la antena en recepción (dBi)	31	31	31
Atenuación de polarización (dB)	-3	-3	-3
Atenuación adicional del trayecto (dB)	0	-17	-7,8
Potencia recibida (dB(W/canal))	-149,3	-166,3	-157,1
Potencia recibida (dB(W/Hz))	-221,3	-238,3	-229,1
Umbral de interferencia del dispersómetro	-207	-207	-207
Margen (dB/Hz)	14,3	31,3	22,1
Relación activa/pasiva (5%)	13	13	13
Número total admisible de RLAN activas + pasivas/km ² (dB)	27,3	44,3	35,1

5.2 Interferencia de los dispersómetros sobre las RLAN

En este caso se considera la interferencia procedente del Dispersómetro 1 sobre la HIPERLAN tipo 2. Puesto que este tipo de RLAN tiene selección dinámica de frecuencia y debido a que la anchura de banda del dispersómetro es relativamente pequeña, esta situación sólo considerará uno de los lóbulos laterales del dispersómetro sobre la HIPERLAN. La potencia de cresta correspondiente a este sistema de dispersómetro es de 4,8 kW, habiéndose utilizado de nuevo en este análisis el valor de 26 dBi para el lóbulo lateral.

La potencia recibida por una HIPERLAN procedente del Dispersómetro 1 es de $-106,5$ dB aproximadamente, superior al umbral de interferencia de la HIPERLAN o a la denominada sensibilidad mínima útil del receptor de -115 dB. En este análisis no se han considerado las atenuaciones adicionales de entrada ni de polarización, porque estos valores no alterarán los resultados considerablemente (si acaso unos pocos dB). Durante el sobrevuelo del dispersómetro, el tiempo que el sistema RLAN está a la vista de los lóbulos laterales de la antena del dispersómetro es típicamente de algunos segundos. Como este tipo de dispersómetro utiliza varias antenas de haz en abanico, el tiempo total de interferencia cuando el satélite pasa por encima podría incluso alcanzar el entorno de 20 s. Como se ha expuesto anteriormente estos sistemas de HIPERLAN tipo 2 utilizan selección dinámica de frecuencia, lo que les permite conmutar a otro canal antes de efectuar la transmisión de los datos. Por consiguiente esta herramienta se considera de gran utilidad para reducir el problema de la interferencia.

Una manera más adecuada de determinar el máximo nivel de interferencia admisible sería considerar la relación C/I , que ha de ser superior a 15 dB. En el caso de que los transmisores se encuentren separados entre sí menos de 50 m (caso más desfavorable), se podría aumentar el nivel de interferencia admisible en 10 dB (o sea, -105 en vez de -115 dBW). En el dispersómetro 1 este análisis produce un margen positivo de 1,5 dB para los equipos exteriores. Utilizando la instalación de RLAN interior en este análisis, se obtendría un margen aún mejor (18,5 dB).

CUADRO 13

Dispersómetro 1 sobre WLAN inalámbricas de alta velocidad

Parámetro	Valor	dB
Potencia transmitida (W)	4 800,00	36,81
Atenuación del trayecto de transmisión (dB)	0,00	0,00
Ganancia de la antena, en transmisión (dB)	26,00	26,00
Ganancia de la antena, en recepción (dB)	0,00	0,00
Longitud de onda (m)	$5,65 \times 10^{-2}$	-24,96
$(4\pi)^{-2}$	$6,33 \times 10^{-3}$	-21,98
Distancia (km)	1 314,03	-122,37
Reducción de la anchura de banda (dB)	0,00	0,00
Potencia recibida (dBW)		-106,50
Umbral de interferencia de las HIPERLAN		-115,00
Margen (dB) (exteriores)		-8,50
Atenuación de los edificios (dB)		17
Margen (dB) (interiores)		8,50

5.3 Conclusión

La conclusión es que el funcionamiento de los dispersómetros en torno a 5,3 GHz es compatible con las RLAN en la misma banda. Se prevé que los dispersómetros, durante su funcionamiento, no se vean afectados por interferencias importantes procedentes de las RLAN. En lo que se refiere a la interferencia procedente de los dispersómetros sobre las RLAN, el estudio indica la viabilidad de la compartición para las RLAN interiores. Cabe observar que ciertas RLAN con las características de la Norma HIPERLAN tipo 2 se han diseñado para venir equipadas con DFS. Estos sistemas tendrán menos posibilidad de verse afectados por interferencia procedente de los sistemas de dispersómetros cuando funcionen en exteriores.

6 Conclusiones globales sobre la compatibilidad

Los análisis de compartición expuestos en esta Recomendación para los sensores activos a bordo de vehículos espaciales típicos que funcionan en la banda 5 250-5 350 MHz y las WLAN de alta velocidad que se pretende instalar en la misma banda, cabe establecer la conclusión global de que ambos servicios serán compatibles, siempre que las RLAN reúnan determinadas características:

- Instalación interior (con una atenuación de 17 dB con respecto a los sistemas exteriores).
 - Límite de p.i.r.e. media² de 200 mW (o de 100 mW si no se utiliza el TPC) y un límite de densidad de p.i.r.e. media de 10 mW en cualquier banda de 1 MHz.
 - Función de TPC para obtener un factor de reducción de 3 dB como mínimo.
 - Función aleatoria de selección de canal, tal como la función de DFS, asociada al mecanismo de selección de canal para obtener una distribución uniforme de la carga de los canales de la WLAN en toda la anchura de banda disponible en la banda de 5 GHz (las hipótesis establecidas en este estudio para un total de 330 MHz proporcionan una densidad de 440 transmisores en un canal de 20 MHz en la estampa del SAR).
-

² La p.i.r.e. media se refiere al promedio de la p.i.r.e. sobre la ráfaga de transmisión correspondiente al nivel máximo del control de potencia.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1638

Características y criterios de protección para estudios de compartición de los radares de radiolocalización, radionavegación aeronáutica y meteorológicos que funcionan en las bandas de frecuencia entre 5 250 y 5 850 MHz

(2003)

Resumen

En esta Recomendación se describen las características técnicas y operacionales, y los criterios de protección, de los radares que funcionan en la banda de frecuencias 5 250-5 850 MHz. Estas características permiten evaluar la compatibilidad de estos sistemas con otros servicios.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que las características de antena, propagación de la señal, detección del blanco y gran anchura de banda, necesarias para que el radar realice sus funciones, son óptimas en determinadas bandas de frecuencias;
- b) que las características técnicas de los radares de radiolocalización, radionavegación y meteorológicos dependen de la misión del sistema y varían mucho aun dentro de una banda;
- c) que el servicio de radionavegación es un servicio de seguridad según lo especifica el número 4.10 del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) y requiere medidas especiales para garantizar su protección contra la interferencia perjudicial;
- d) que desde la CAMR-79 se han eliminado o disminuido atribuciones de espectro considerables para la radiolocalización y la radionavegación (que representan en total aproximadamente 1 GHz);
- e) que algunos grupos técnicos del UIT-R están considerando la posibilidad de introducir nuevos tipos de sistemas (por ejemplo acceso inalámbrico fijo, y sistemas fijos y móviles de alta densidad) o servicios en las bandas entre 420 MHz y 34 GHz que utilizan los radares de radionavegación, radiolocalización y meteorológicos;
- f) que es necesario definir características técnicas y operacionales representativas de los radares de radiolocalización, radionavegación y meteorológicos para determinar si es viable introducir nuevos tipos de sistemas en las bandas de frecuencia en las que funcionan esos radares;
- g) que la Recomendación UIT-R M.1461 recoge procedimientos y metodologías para analizar la compatibilidad entre los radares y los sistemas de otros servicios;
- h) que los radares de radiolocalización, radionavegación y meteorológicos funcionan en las bandas entre 5 250-5 850 MHz;
- j) que los radares situados en tierra que se utilizan para meteorología pueden funcionar en la banda 5 600-5 650 MHz en condiciones de igualdad con estaciones del servicio de radionavegación aeronáutica (SRNA) (véase el número 5.452 del RR),

recomienda

1 que las características técnicas y operacionales de los radares de radiolocalización, radionavegación y meteorológicos descritos en el Anexo 1 se consideren representativas de los radares que funcionan en las bandas de frecuencias entre 5 250 y 5 850 MHz (véase la Nota 1);

2 que se utilice la Recomendación UIT-R M.1461 como una norma para analizar la compatibilidad entre los radares de radiolocalización, radionavegación y meteorológicos, con sistemas de otros servicios; que se considere un valor de -6 dB para la relación entre la potencia de la señal interferente y el nivel desencadenante de potencia de ruido en el receptor del radar, I/N como criterio para la protección necesaria en el macro de estudios de compartición entre la radio-determinación y otros servicios. Si hubiera varios sistemas interferentes, este criterio de protección representa el nivel de protección neto.

NOTA 1 – Se utilizará la Recomendación UIT-R M.1313 para lo concerniente a las características de los radares de radionavegación marítima en la banda de frecuencias 5 470-5 650 MHz.

Anexo 1**Características de los radares de radiolocalización, radionavegación aeronáutica y meteorológicos****1 Introducción**

Las bandas entre 5 250 y 5 850 MHz se atribuyen al SRNA y al servicio de radiolocalización a título primario según se muestra en el Cuadro 1. Los radares de meteorología situados en tierra pueden funcionar en la banda 5 600-5 650 MHz en condiciones de igualdad con las estaciones del servicio de radionavegación marítima (véase el número 5.452 del RR).

CUADRO 1

Banda (MHz)	Atribución
5 250-5 255	Radiolocalización
5 255-5 350	Radiolocalización
5 350-5 460	Radionavegación aeronáutica
5 460-5 470	Radionavegación
5 470-5 650	Radionavegación marítima ⁽¹⁾
5 650-5 725	Radiolocalización
5 725-5 850	Radiolocalización

⁽¹⁾ En conformidad con el número 5.452 del RR, entre 5 600 y 5 650 MHz, los radares de meteorología situados en tierra pueden funcionar en condiciones de igualdad con las estaciones del servicio de radionavegación marítima.

Los radares de radiolocalización tienen distintas funciones:

- seguimiento de vehículos espaciales de lanzamiento y vehículos aeronáuticos durante las pruebas de desarrollo y operacionales;
- vigilancia aérea y de los mares;
- mediciones ambientales (por ejemplo, estudio de ciclos acuáticos oceánicos y fenómenos meteorológicos como huracanes);
- formación de imágenes de la Tierra; y
- defensa nacional y misiones multinacionales de mantenimiento de la paz.

Los radares de radionavegación aeronáutica se utilizan principalmente a bordo de aeronaves para detectar zonas de mal tiempo y condiciones de cizalladura por el viento, y para un servicio de seguridad (véase el número 4.10 del RR).

Los radares meteorológicos se utilizan para detectar condiciones meteorológicas extremas, como tornados, huracanes o tormentas violentas. Estos radares meteorológicos también proporcionan mediciones cuantitativas de precipitación por área, que son muy importantes en la proyección hidrológica para la previsión de inundaciones. Esta información permite advertir al público y constituye, por tanto, un servicio de seguridad de la vida humana.

La Recomendación UIT-R M.1313 contiene las características de los radares de radionavegación marítima en la banda de frecuencias 5 470-5 650 MHz.

2 Características técnicas

Las bandas entre 5 250 y 5 850 MHz las utilizan muchos tipos diferentes de radares en plataformas fijas terrestres, de navíos, a bordo de aeronaves y transportables. Los Cuadros 2 y 3 contienen las características técnicas de sistemas representativos desplegados en estas bandas. Esta información es normalmente suficiente para los cálculos, para evaluar la compatibilidad entre estos radares y otros sistemas.

No obstante, estos Cuadros no incluyen las características de los radares de salto de frecuencia que funcionan en esta gama de frecuencias. El salto de frecuencia es una de las contra-contra medidas electrónicas (ECCM) más habituales. Los sistemas de radar concebidos para funcionar en entornos electrónicos hostiles de ataque utilizan el salto de frecuencia como una de las técnicas de ECCM. Este tipo de radar suele dividir su banda de frecuencia atribuida en canales. El radar selecciona entonces aleatoriamente un canal entre los disponibles para la transmisión. Esta ocupación aleatoria de un canal puede producirse según la posición del haz, cuando se transmiten muchos impulsos por el mismo canal, o sobre una base de impulsos. Debe considerarse este aspecto importante de los sistemas de radar y debe tenerse en cuenta en los estudios de compartición la posible repercusión de los radares de salto de frecuencia.

CUADRO 2
Características de los sistemas de radar de radionavegación aeronáutica y meteorológico

Características	Radar A	Radar B	Radar C	Radar D	Radar E	Radar F	Radar G	Radar H	Radar I	Radar J
Función	Meteorológico	Meteorológico	Meteorológico	Radionavegación aeronáutica	Meteorológico	Meteorológico	Meteorológico	Meteorológico	Meteorológico	Meteorológico
Tipo de plataforma (a bordo de aeronaves, de navíos, en tierra)	Tierra/navíos	A bordo de aeronaves	Tierra	A bordo de aeronaves	Tierra	Tierra	Tierra	Tierra	Tierra	Tierra
Gama de sintonía (MHz)	5 300-5 700	5 370	5 600-5 650	5 440	5 600-5 650	5 300-5 700	5 600-5 650	5 600-5 650	5 600-5 650	5 250-5 725
Modulación	No disponible	No disponible	No disponible	No disponible	No disponible	No disponible	No disponible	Convencional	Con capacidad de Doppler	Con capacidad de Doppler
Potencia de transmisión en antena	250 kW máxima 125 W media	70 kW máxima	250 kW máxima 1 500 W media	200 W máxima	250 kW máxima	250 kW máxima	250 kW máxima	250 kW máxima 150 W media	250 kW máxima 150 W media	2,25 kW máxima
Anchura de impulso (µs)	2,0	6,0	0,05-18	1-20	1,1	0,8-2,0	3,0	0,8-5	0,8-5	0,1
Tiempo de subida/caída del impulso (µs)	0,2	0,6	0,005	0,1	0,11	0,08	0,3	0,2-2	0,2-2	0,005
Cadencia de repetición de impulsos (pps)	50, 250 y 1 200	200	0-4 000	180-1 440	2 000	250-1 180	259	250-1 200	50-1 200	100 000
Dispositivo de salida	Magnetron coaxial	Magnetron coaxial	Klystron	Magnetron	Klystron	Magnetron sintonizable	Magnetron coaxial	Magnetron coaxial o Klystron	Magnetron coaxial	Magnetron coaxial
Diagrama de antena (haz cerrado, en abanico, de cosecante cuadrado, etc.)	Cónico	En abanico	Haz cerrado	Haz cerrado	Haz cerrado	Haz cerrado	Haz cerrado	Haz cerrado	Haz cerrado	Haz cerrado
Tipo de antena (reflector, de elementos en fase, ranurada, etc.)	Paraboloide metálico sólido	Parabólico	Parabólico	Elemento ranurado	Parabólico	Parabólico	Parabólico sólido	Parabólico sólido	Parabólico sólido	Parabólico sólido
Polarización de antena	Vertical	Horizontal	Horizontal	Horizontal	Horizontal	Horizontal	Horizontal	Horizontal y/o vertical	Horizontal o vertical	Horizontal o vertical
Ganancia haz principal de la antena (dBi)	39	37,5	44	34	50	40	40	40-50	40-50	35-45

CUADRO 2 (Fin)

Características	Radar A	Radar B	Radar C	Radar D	Radar E	Radar F	Radar G	Radar H	Radar I	Radar J
Abertura angular de elevación de antena (grados)	4,8	4,1	0,95	3,5	< 0,55	< 1,0	1,65	0,5-2	0,5-2	2,4-12
Abertura angular de acimut de antena (grados)	0,65	1,1	0,95	3,5	< 0,55	< 1,0	1,65	0,5-2	0,5-2	1,5-12
Cadencia de exploración horizontal de la antena (grados/s)	0,65	24	0-36 (0-6 rpm)	20	21-24	30-48	30-48	6-18 (1-3 rpm)	6-18 (1-3 rpm)	1,2
Tipo de exploración horizontal de la antena (continua, aleatoria, 360°, sector, etc.) (grados)	360	180 Sector	360	Continuo	Continuo 360 Sector	360	360	360	360	360
Cadencia de exploración vertical de la antena (grados/s)	No aplicable	No disponible	No disponible	45	15	15	15	1-10	1-14	No disponible
Tipo de exploración vertical de la antena (continua, aleatoria, 360°, sector, etc.) (grados)	No aplicable	No disponible	No disponible	Sector	Paso a paso, 0,5-60	Paso a paso, -2 a +60	-1 a +60	-1 a +90	-5 a +90	No disponible
Niveles lóbulo lateral de la antena (SL) (primer SL y SL remotos) (dB)	-26	-20	-35	-31	-27	-25	-25	-25 a -35	-25 a -35	-20
Altura de la antena (m)	30	Altitud de la aeronave	10	Altitud de la aeronave	30	30	30	6-30	6-30	10
FI del receptor, anchura de banda 3 dB (MHz)	0,5	0,6	20	1,0	0,91	0,6	0,25 a 0,5	0,7 a 4	0,1 a 3,0	10
Valor de ruido del receptor (dB)	7	6	4	5	2,3	3	3	3,5-8	1,5-8	3
Señal mínima discernible (dBm)	-110	-106	-97	-109	-109	-109 a -112	-114	-113 a -120	-113 a -120	-113 a -118

CUADRO 3
Características de los sistemas de radiolocalización

Características	Radar K	Radar L	Radar M	Radar N	Radar O	Radar P	Radar Q	Radar R	Radar S
Función	Instrumentación	Instrumentación	Instrumentación	Instrumentación	Instrumentación	Búsqueda de superficie y aérea	Búsqueda de superficie y aérea	Investigación y formación de imágenes de la Tierra	Búsqueda de aeronaves
Tipo de plataforma (a bordo de aeronaves, de navíos, en tierra)	Tierra	Tierra	Tierra	Tierra	Tierra	Navíos	Navíos	A bordo de aeronaves	A bordo de aeronaves
Gama de sintonía (MHz)	5 300	5 350-5 850	5 350-5 850	5 400-5 900	5 400-5 900	5 300	5 450-5 825	5 300	5 250-5 725
Modulación	No disponible	Ninguna	Ninguna	Impulso/compresión de impulso	Compresión de impulso	MF lineal	Ninguna	MF no lineal/lineal	Impulso de onda continua
Potencia de transmisión en la antena	250 kW	2,8 MW	1,2 MW	1,0 MW	165 kW	360 kW	285 kW	1 ó 16 kW	100-400 W
Anchura de impulso (µs)	1,0	0,25, 1,0, 5,0	0,25, 0,5, 1,0	0,25-1 (entero) 3,1-50 (comprimido)	100	20,0	0,1/0,25/1,0	7 u 8	1,0
Tiempo de subida/caída del impulso (µs)	0,1/0,2	0,02-0,5	0,02-0,05	0,02-0,1	0,5	0,5	0,03/0,05/0,1	0,5	0,05
Cadencia de repetición de impulsos (pps)	3 000	160, 640	160, 640	20-1 280	320	500	2 400/1 200/750	1 000-4 000	200-1 500
Anchura de banda de impulso (MHz)	No disponible	No disponible	No disponible	4,0	8,33	1,5	No disponible	62, 124	No disponible
Anchura de banda de emisión de RF (-3 dB -20 dB (MHz))	4,0 10,0	0,5-5	0,9-3,6 6,4-18	0,9-3,6 6,4-18	8,33 9,9	1,5 1,8	5,0/4,0/1,2 16,5/12,5/7,0	62, 124 65, 130	4,0 10,0
Diagrama de antena (haz cerrado, en abanico, cosecante cuadrado, etc.)	Haz cerrado	Haz cerrado	Haz cerrado	Haz cerrado	Haz cerrado	Cosecante cuadrado	En abanico	En abanico	Haz cerrado
Tipo de la antena (reflector, elementos en fase, ranurada, etc.)	Reflector parabólico	Paraboloide	Paraboloide	Diagrama en fase	Diagrama en fase	Parabólico	Alimentador de onda progresiva	Dos alimentos polarizados sobre un pedestal	Elemento ranurado

CUADRO 3 (Fin)

Características	Radar K	Radar L	Radar M	Radar N	Radar O	Radar P	Radar Q	Radar R	Radar S
Polarización de antena	Vertical/circular levógiro	Horizontal	Horizontal	Horizontal y vertical	Circular				
Ganancia haz principal de la antena (dB)	38,3	54	47	45,9	42	28,0	30,0	26	30-40
Abertura angular de elevación de antena (grados)	2,5	0,4	0,8	1,0	1,0	24,8	28,0	28,0	2-4
Abertura angular de acimut de antena (grados)	2,5	0,4	0,8	1,0	1,0	2,6	1,6	3,0	2-4
Cadencia de exploración horizontal de la antena (grados/s)	No disponible (seguimiento)	36, 72	90	No disponible	20				
Tipo de exploración horizontal de la antena (continua, aleatoria, 360°, sector, etc.)	No disponible (seguimiento)	Continuo 360	30-270 Sector	Fijado a la izquierda o la derecha de la trayectoria de vuelo	Continuo				
Cadencia de exploración vertical de la antena (grados/s)	No disponible (seguimiento)	No disponible	No disponible	No disponible	No disponible				
Tipo de exploración vertical de la antena (continua, aleatoria, 360°, sector, etc.) (grados)	No disponible (seguimiento)	No disponible	Fijo	Fijo en elevación (-20 a -70)	No disponible				
Niveles lóbulo lateral de la antena (SL) (primer SL y SL remotos) (dB)	-20	-20	-20	-22	-22	-20	-25	-22	-25
Altura de la antena (m)	20	20	8-20	20	20	40	40	A 8 000	9 000
FI del receptor, anchura de banda 3 dB (MHz)	1	4,8, 2,4, 0,25	4, 2, 1	2-8	8	1,5	1, 2, 10	90, 147	1
Valor de ruido del receptor (dB)	6	5	5	11	5	5	10	4,9	3,5
Señal mínima discernible (dBm)	-105	-107	-100	-107, -117	-100	-107	-94 (impulso corto/medio) -102 (impulso amplio)	-90, -87	-110

3 Características operacionales

3.1 radares meteorológicos

Los radares meteorológicos a bordo de aeronaves o situados en tierra funcionan en la gama de frecuencias 5 250-5 850 MHz y con las características técnicas descritas en el Cuadro 1.

Los sistemas de radar de meteorología en tierra, que se utilizan para detectar condiciones climáticas extremas y actividades de planificación de vuelos, se instalan muchas veces cerca de los aeropuertos en todo el mundo. Por consiguiente, estos radares también funcionan continuamente, las 24 h del día.

Los radares meteorológicos proporcionan mediciones cuantitativas de precipitación por área, y en la mayoría de los casos forman parte de redes que coordinan estas mediciones a escala nacional o regional. Los sistemas que utilizan la tecnología de radar Doppler también observan la velocidad de precipitación, que indica la presencia y el movimiento de elementos climáticos extremos, como tornados, huracanes o tormentas violentas, así como cizalladura por el viento y turbulencia. Las mediciones cuantitativas de las dos clases de radares se utilizan en tiempo real como una fuente de datos esencial y única para la proyección hidrológica, meteorológica y ambiental. Gracias a la asimilación de datos numéricos, la modelización y las previsiones de condiciones climáticas, inundaciones y contaminación, especialmente cuando ocurren catástrofes naturales, estos datos mejoran la exactitud y la oportunidad de las predicciones y las advertencias. Los datos pueden utilizarse directamente, por ejemplo para evaluar el riesgo de rayos. Muchas aplicaciones pueden ser críticas para la seguridad y la protección del público en general (la vida humana y la propiedad), la seguridad y la vigilancia de las operaciones militares.

Los radares meteorológicos a bordo de aeronaves se utilizan para la investigación y el reconocimiento de huracanes. Las aeronaves penetran varias veces la pared del ojo del huracán a distintas altitudes entre 1 500 (457 m) y 20 000 (6 096 m) pies. Las aeronaves recogen datos de misiones de investigación que son críticos para hacer modelos informáticos que predicen la intensidad y la localización del huracán. Otras aeronaves penetran los huracanes a altitudes mayores, menos turbulentas (30 000-45 000 pies o 9 144-13 716 m) para determinar la posición del ojo del huracán.

3.2 radares de radionavegación aeronáutica

Los radares que funcionan en el SRNA en la banda de frecuencias 5 350-5 460 MHz son principalmente sistemas a bordo de aeronaves para la seguridad del vuelo. Se utilizan radares meteorológicos y de detección de zonas de mal tiempo que funcionan continuamente durante el vuelo, así como radares de detección de cizalladura por el viento que funcionan automáticamente cuando la aeronave descienda por debajo de 2 400 (732 m) pies. Ambos sistemas tienen características similares y son principalmente radares de previsión que exploran un volumen alrededor de la trayectoria de vuelo de aeronaves. Son sistemas de exploración automática sobre una determinada escala de acimut y elevación, y generalmente el piloto puede hacer una corrección manual (mecánica) de elevación (para el piloto puede ser interesante disponer de varios «cortes» de elevación para tomar decisiones de navegación).

3.3 radares de radiolocalización

Hay muchos tipos de radares, con diversas misiones, que funcionan en el servicio de radiolocalización en toda la gama 5 250-5 850 MHz. En el Cuadro 3 se indican las características técnicas de varios tipos representativos de radares que utilizan estas frecuencias, que pueden servir para evaluar la compatibilidad entre los radares de radiolocalización y los sistemas de otros servicios. En los siguientes párrafos se describe brevemente el funcionamiento de estos radares.

Los radares de instrumentación en campo de pruebas se utilizan para proporcionar datos de posición sumamente exactos sobre los vehículos espaciales de lanzamiento y los vehículos aeronáuticos durante las pruebas de desarrollo y operacionales. Estos radares se caracterizan por su alta potencia de transmisión y su antena de reflector parabólico de gran abertura, con haces muy estrechos. Los radares tienen antenas de seguimiento automático, que hacen un seguimiento radárico o de radiofaro del objeto de interés. (Obsérvese que los radiofaros de radar no aparecen en los Cuadros; normalmente se pueden sintonizar en la gama 5 400-5 900 MHz, su potencia de transmisor es del orden de 50-200 W máximo, y retransmiten la señal de radar recibida.) Pueden funcionar en periodos que van de unos minutos hasta 4-5 h, según el programa de la prueba. Las operaciones se realizan en determinados momentos durante 24 h/día, 7 días/semana.

Los radares de vigilancia aérea y del mar a bordo de navíos se utilizan para la protección de buques y funcionan continuamente durante la navegación, al arribar y al salir del puerto. Estos radares de vigilancia funcionan generalmente con transmisores relativamente potentes y tienen antenas para exploración electrónica en elevación y exploración mecánica en acimut sobre 360°. En las condiciones de utilización, puede haber varios navíos con estos radares simultáneamente en una zona geográfica dada.

Hay otros radares especializados que también funcionan en la banda 5 250-5 850 MHz. El radar Q (Cuadro 3) es un radar a bordo de aeronaves de abertura simulada, que se utiliza en estudios de mapas e imágenes terrestres, ambientales y de ordenación territorial, y en otras actividades de investigación relacionadas. Funciona continuamente a distintas altitudes y con distintos ángulos de observación durante periodos variables, hasta varias horas, según la campaña de medición específica que se realiza.

4 Criterios de protección

Se puede considerar que el efecto de desensibilización de los radares que funcionan en esta banda, provocado por otros servicios con modulación de onda continua o de ruido, será proporcional a su intensidad. En cualquier sector de acimut expuesto a esta interferencia, sólo tiene que sumarse su densidad espectral de potencia a la densidad espectral de potencia del ruido térmico en el receptor del radar, con una aproximación razonable. Si la densidad espectral de potencia del ruido en el receptor del radar es N_0 , sin interferencia, y la interferencia que se asimila al ruido es I_0 , la densidad espectral de potencia resultante de ruido efectivo es simplemente $I_0 + N_0$. Un aumento de 1 dB aproximadamente constituiría una degradación significativa para los radares meteorológicos y de radiolocalización. Este aumento corresponde a una relación $(I + N)/N$ de 1,26, o una relación I/N de -6 dB aproximadamente. Para los radares del servicio de radionavegación y meteorológicos, considerando su función de seguridad de la vida humana, un aumento de 0,5 dB aproximadamente constituiría una degradación significativa. Este aumento corresponde a una relación $(I + N)/N$ de -10 dB aproximadamente. Sin embargo, hace falta seguir estudiando el tema para validar este valor. Estos criterios de protección representan los efectos acumulados de varios sistemas interferentes presentes; la relación I/N tolerada para un determinado interferente depende del número de interferentes y su geometría; es preciso evaluarla en el curso de un análisis de determinadas condiciones de servicio.

El factor de acumulación puede ser muy importante en el caso de algunos sistemas de comunicación que pueden suponer la instalación de un gran número de estaciones.

El efecto de la interferencia de impulsos es más difícil de apreciar y depende mucho del diseño y el modo de funcionamiento del receptor/procesador. En particular, las ganancias diferenciales de procesamiento por el retorno de un blanco válido, que se hace por impulsos sincrosos, y los impulsos de interferencia, que son generalmente asíncrosos, muchas veces influyen significativamente en el impacto de determinados niveles de interferencia impulsiva. Esta forma de desensibilización puede provocar varias formas diferentes de degradación. En los análisis de las interacciones entre determinados tipos de radares se deberá evaluar este efecto. En general, se puede considerar que muchas de las características de los radares de radiodeterminación ayudan a suprimir la interferencia impulsiva durante el ciclo de trabajo reducido, especialmente de unas pocas fuentes aisladas. En la Recomendación UIT-R M.1372 – Utilización eficaz del espectro radioeléctrico por las estaciones del servicio de radiodeterminación, se describen las técnicas para la supresión de la interferencia impulsiva durante el ciclo de trabajo reducido.

5 Técnicas de reducción de la interferencia

En general, la exploración de los haces de la antena mejora la compatibilidad mutua entre los radares de radiolocalización, radionavegación aeronáutica y meteorológicos, porque así se limitan los casos de acoplamiento del haz principal. También se puede reducir la interferencia haciendo que la forma de onda de los dos tipos de radares sea diferente, y rechazando los impulsos no deseados mediante técnicas de filtración y procesamiento de las señales en el receptor, como la limitación, el control de tiempo de sensibilidad y la integración de señales. Además, la interferencia se puede mitigar mediante la separación de frecuencia portadora o la discriminación en el tiempo, mediante técnicas de rechazo/supresión de impulsos asíncrosos. En las interacciones entre radares, la separación en frecuencia no siempre es necesaria para un funcionamiento compatible, porque hay un gran espaciado natural en acoplamiento de potencia y en tiempo, o se puede conseguir mediante un diseño apropiado. La Recomendación UIT-R M.1372 contiene más información sobre las técnicas de reducción de la interferencia empleadas por los sistemas de radar.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1642-2

Metodología para evaluar el valor máximo de la densidad de flujo de potencia equivalente combinada de una estación del servicio de radionavegación aeronáutica procedente de todos los sistemas del servicio de radionavegación por satélite que funcionan en la banda 1 164-1 215 MHz

(2003-2005-2007)

Cometido

Esta Recomendación proporciona una metodología y las características de la antena de referencia para evaluar el nivel máximo de la densidad de flujo de potencia equivalente (dfpe) combinada producida a la entrada de una estación del servicio de radionavegación aeronáutica (SRNA) por todos los sistemas del servicio de radionavegación por satélite (SRNS) que funcionan en cualquier sub-banda de la banda 1 164-1 215 MHz.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que conforme al Reglamento de Radiocomunicaciones (RR), la banda 960-1 215 MHz está atribuida con carácter primario al servicio de radionavegación aeronáutica (SRNA), en todas las Regiones de la UIT;
- b) que los análisis muestran que las señales del servicio de radionavegación por satélite (SRNS) en la banda 1 164-1 215 MHz pueden diseñarse para no causar interferencia a los receptores DME/TACAN del SRNA que funcionan en esta banda;
- c) que se ha elaborado un criterio de protección para el SRNA, expresado en términos de la densidad de flujo de potencia equivalente (dfpe), el cual se indica en la Recomendación UIT-R M.1639,

reconociendo

- a) que la CMR-2000 introdujo una atribución primaria con igualdad de derechos al SRNS en la banda de frecuencias 1 164-1 215 MHz sujeta a la condición de que el SRNS proteja al SRNA contra la interferencia perjudicial;
- b) que la CMR-03 determinó que la protección del SRNA contra el SRNS puede lograrse si el valor de la densidad del flujo de potencia equivalente (dfpe) producida por todas las estaciones espaciales de todos los sistemas del SRNS (espacio-Tierra) en la banda 1 164-1 215 MHz no rebasa el nivel de $-121,5 \text{ dB(W/m}^2\text{)}$ en cualquier banda de 1 MHz, y adoptó la Resolución 609 (CMR-03) para asegurar que no se supera este nivel;
- c) que el SRNA es un servicio de seguridad, conforme al número 1.59 del RR y que es preciso que las administraciones adopten medidas especiales para proteger estos servicios, conforme a la disposición del número 4.10 del RR,

recomienda

1 que se utilice la metodología del Anexo 1 y las características de referencia del SRNA del Anexo 2 para calcular el valor máximo de la dfpe combinada producida por las emisiones de todos los sistemas del SRNS en toda estación de radionavegación aeronáutica.

Anexo 1

Metodología para evaluar el valor máximo de la dfpe combinada de una estación del SRNA procedente de todos los sistemas del SRNS que funcionan en la banda 1 164-1 215 MHz

Resumen del método

Con este método que se describe en este Anexo es posible calcular el nivel máximo de la dfpe combinada de todos los sistemas SRNS en la banda 1 164-1 215 MHz.

Este método permite combinar fácilmente los distintos sistemas, de forma que pueda examinarse durante una reunión de consultas el efecto de modificaciones tales como la inclusión o exclusión de uno o varios sistemas o el efecto de modificar las características de sistemas específicos.

El método da cabida a los sistemas no OSG, con constelaciones de satélite en cualquier órbita de cualquier inclinación, y a los sistemas OSG.

El método se basa en un proceso de dos etapas:

Etapas 1: Cálculo de la dfpe de cada sistema individual del SRNS. Esta etapa puede efectuarla independientemente cada operador antes de la reunión de consultas, siempre que los resultados se presenten en un formato compatible (véase el § 1.3 para los sistemas no OSG y el § 1.4 para los sistemas OSG).

Etapas 2: Combinación del nivel máximo de la dfpe de los sistemas individuales, mediante superposición de los mapas, si es necesario en frecuencias distintas, a fin de obtener el nivel máximo de la dfpe combinada (véase el § 2) en la banda 1 164-1 215 MHz.

Descripción del método

1 Método para calcular la dfpe máxima procedente de los satélites de un sistema del SRNS

1.1 Definición de la dfpe

La definición de la densidad de flujo de potencia equivalente (dfpe) se basa en el número 22.5C.1 del RR adoptado en la CMR-2000.

Cuando una antena recibe potencia en su anchura de banda de referencia, simultáneamente de transmisores situados en distancias distintas, en diversas direcciones y con niveles varios de dfp incidente, la dfpe es la dfp que, si se recibiera desde un único transmisor en el campo lejano de la antena en la dirección de la ganancia máxima, produciría la misma potencia de entrada al receptor que la realmente recibida del conjunto de los diversos transmisores.

La dfpe instantánea se calcula utilizando la fórmula siguiente:

$$dfpe = 10 \log_{10} \left[\sum_{i=1}^{N_a} 10^{\frac{P_i}{10}} \cdot \frac{G_t(\theta_i)}{4\pi d_i^2} \cdot \frac{G_r(\varphi_i)}{G_{r,m\acute{a}x}} \right]$$

siendo:

- N_a : número de estaciones espaciales visibles desde el receptor
- i : índice de la estación espacial considerada
- P_i : potencia de RF (en la anchura de banda de referencia) a la entrada de la antena (o potencia radiada de RF en el caso de una antena activa) de la estación espacial transmisora (dB(W/MHz))
- θ_i : ángulo (grados) entre el eje de apuntamiento de la estación espacial transmisora y la dirección del receptor
- $G_t(\theta_i)$: ganancia de la antena transmisora (relación) de la estación espacial en la dirección del receptor
- d_i : distancia (m) entre la estación transmisora y el receptor
- φ_i : ángulo (grados) entre la dirección de apuntamiento del receptor y la dirección de la estación espacial transmisora
- $G_r(\varphi_i)$: ganancia de la antena receptora (relación) del receptor, en la dirección de la estación espacial transmisora (véase el Anexo 2)
- $G_{r,m\acute{a}x}$: ganancia máxima (relación) del receptor
- $dfpe$: densidad de flujo de potencia equivalente instantánea (dB(W/(m² · MHz))) en el receptor.

NOTA 1 – Se supone que cada transmisor está situado en el campo lejano del receptor (esto es, a una distancia superior a $2D^2/\lambda$, donde D es el diámetro efectivo de la antena del receptor y λ es la longitud de onda observada en la misma unidad). En el caso que se considera, siempre se satisface.

1.2 Consideración general

En la primera etapa del método, se calcula la dfpe máxima para cada constelación de satélites del SRNS en cada latitud y longitud a lo largo de toda la superficie de la Tierra, para cada tramo de 1 MHz de espectro ocupado por el sistema.

Como el receptor del SRNA que sufre la interferencia puede ir montado en una aeronave que vuele a una altitud de hasta 40 000 pies (12 192 m) (véase el § 2 del Anexo 2), el cálculo debe incluir todos los satélites con ángulos de elevación comprendidos entre 90° y –3,54°.

El cálculo de la distribución de la dfpe de cada sistema sólo es necesario a una única frecuencia de referencia, preferentemente la frecuencia en la que la potencia de la señal es máxima. Debe comunicarse la forma espectral de la señal de SRNS a la reunión de consultas, de forma que los resultados del cálculo puedan entonces multiplicarse por los factores adecuados de conformación espectral para obtener los resultados en cualquier otra frecuencia.

1.3 Método para calcular la dfpe máxima de un sistema del SRNS no OSG

Para este cálculo puede utilizarse la metodología de simulación del Apéndice 1 al Anexo 1, que se basa enteramente en la Recomendación UIT-R S.1325.

La metodología que figura en el Apéndice 2 al Anexo 1 se basa plenamente en una técnica analítica. El método puede utilizarse para obtener estimaciones rápidas, pero no da un resultado exacto del extremo superior.

1.4 Método para calcular la dfpe máxima de un sistema del SRNS OSG

Es preciso calcular la dfpe máxima de cada satélite OSG en cada latitud y longitud a lo largo de toda la superficie de la Tierra para cada tramo de 1 MHz de espectro ocupado por el sistema.

En este caso, la dfpe no dependerá del tiempo, de forma que puede calcularse directamente un cuadro único de resultados.

2 Método para calcular la dfpe máxima combinada procedente de todos los sistemas del SRNS

2.1 Datos necesarios para cada sistema

Si se ha seguido la metodología del § 1.3, cada sistema del SRNS no OSG que no tenga un periodo geosíncrono aportará a la reunión de consultas una relación de los valores máximos de la dfpe en función de la latitud (aplicable a todas las longitudes) y una forma espectral de la señal.

Si se ha seguido la metodología del § 1.3, cada sistema del SRNS no OSG con un periodo geosíncrono, aportará a la reunión de consultas una relación de los valores máximos de la dfpe en función de la latitud y la longitud y una forma espectral de la señal.

Si se ha seguido el método del § 1.4, cada sistema del SRNS OSG aportará a la reunión de consultas un cuadro de los valores máximos de la dfpe en función de la latitud y la longitud y una forma espectral de la señal.

2.2 Combinación de los valores de la dfpe de sistemas con características de señal similares

La determinación de la dfpe combinada de sistemas del SRNS con la misma frecuencia del máximo espectral de la señal puede lograrse utilizando tres pasos:

Paso 1a: Suma punto a punto de los valores máximos de la dfpe en el tramo de 1 MHz de banda en que la señal tiene una potencia máxima en cada latitud de todas las listas de los sistemas no OSG (que no tengan un periodo geosíncrono), a fin de obtener la lista de los valores de la dfpe combinada de sistemas no OSG (que no tengan un periodo geosíncrono) en función de la latitud;

Paso 1b: Suma punto a punto de los valores máximos de las dfpe en el tramo de 1 MHz de banda en que la señal tiene una potencia máxima en cada latitud y longitud de todas las listas de los sistemas no OSG (con un periodo geosíncrono) a fin de obtener la lista de los valores de la dfpe combinada de sistemas no OSG (con un periodo geosíncrono) en función de la latitud y la longitud;

Paso 2: Suma punto a punto de los valores máximos de la dfpe en el tramo de 1 MHz de la banda en que la señal tiene una potencia máxima en cada punto de latitud y longitud de todos los cuadros OSG, para obtener el cuadro de los valores de la dfpe combinada de sistemas OSG en función de la latitud y de la longitud;

Paso 3: Suma punto a punto de la lista de valores de la dfpe combinada de sistemas no OSG (que no tengan un periodo geosíncrono) en función de la latitud y la lista de valores de la dfpe combinada de sistemas no OSG (con un periodo geosíncrono) en función de la latitud y la longitud para cada columna de longitud del cuadro de valores de la dfpe combinada de sistemas OSG en función de la latitud y la longitud, a fin de obtener el cuadro general de valores de la dfpe combinada en función de la latitud y la longitud.

El examen de la dfpe más alta de este cuadro indicará si se respeta el criterio de protección de la Recomendación UIT-R M.1639 en todo tramo de 1 MHz de la banda.

2.3 Combinación de valores de la dfpe de sistemas con características de señal diferentes

Debe señalarse que el valor máximo de la dfpe combinada dependerá de la frecuencia. Si los espectros de los sistemas del SRNS en consideración tienen sus máximos en la misma frecuencia, bastará con un análisis único. No obstante, si los distintos sistemas tienen máximos diferentes, debido a la utilización de frecuencias centrales distintas con espectros que se superponen o porque utilizan técnicas diferentes de modulación, el análisis del valor máximo de la dfpe combinada exigirá tener en cuenta la frecuencia.

La determinación del valor máximo de la dfpe combinada de los sistemas del SRNS con distintas frecuencias centrales exigirá, como mínimo, la realización de los tres pasos anteriores en cada frecuencia para la que cualquiera de los sistemas tiene su máximo espectral de la señal, y puede también exigir un análisis en frecuencias intermedias.

Para cada frecuencia, cada lista o cuadro se ponderará con el factor adecuado de conformación espectral, antes de la suma con otras listas y cuadros.

El examen de la dfpe más alta en todos los cuadros resultantes determinará si se respeta el criterio de protección de la Recomendación UIT-R M.1639 en todo tramo de 1 MHz de la banda.

2.4 Verificación de resultados

Tras la determinación del valor máximo de la dfpe combinada, puede considerarse la posibilidad de realizar una simulación única simultánea de todos los sistemas del SRNS en el emplazamiento de la estación del SRNA en que se determinó la aparición del valor máximo absoluto de la dfpe, para confirmar los resultados obtenidos utilizando el Apéndice 1 ó 2 al Anexo 1.

Apéndice 1 al Anexo 1

Metodología de simulación para determinar la dfpe máxima de un sistema del SRNS no OSG

1 Descripción del método y el enfoque de simulación

El marco de esta metodología basada en la Recomendación UIT-R S.1325 consiste en el establecimiento de un modelo de todos los satélites de un sistema del SRNS en una frecuencia de referencia específica (generalmente en el tramo de 1 MHz de la banda 1164-1215 MHz con la máxima densidad espectral de la señal del SRNS). Se muestra una simulación de la constelación durante un periodo de tiempo a un índice relativamente fino. En cada muestra se calcula la dfpe para todos los puntos de latitud y longitud. La muestra máxima debe registrarse para cada punto de latitud y longitud. Pueden descartarse otras muestras. El resultado es un cuadro que puede representarse como un mapa, tal como ilustra las Figs. 5 y 6. Tras esto, se debe determinar la dfpe máxima para cada latitud, con lo que se eliminarán las aproximaciones debidas a la limitación del tiempo de simulación.

2 Hipótesis de la simulación

2.1 Modelo de la órbita

Los modelos de la órbita con el que se simulan las estaciones espaciales en sus órbitas se refieren a órbitas circulares y elípticas, teniendo en cuenta únicamente la precesión de la línea de nodos a lo largo del plano ecuatorial, debida a la esfericidad de la Tierra.

El modelo de la órbita representa el movimiento del satélite en un marco de coordenadas inerciales geocéntricas, tal como se representa en la Fig. 1. El origen de este marco inercial está en el centro de la Tierra. El eje x apunta al primer punto de la constelación de Aries (es decir, el equinoccio vernal), el eje z es el eje de rotación media de la Tierra y el eje y se determina como el producto de los vectores unitarios en la dirección z y la x , es decir, $\vec{y} = \vec{z} \times \vec{x}$.

Los modelos orbitales se basan en la ecuación de Newton del movimiento de un satélite que describe una órbita circular y elíptica alrededor de una Tierra perfectamente esférica. Para los sistemas no OSG que utilizan órbita circular, las características de este movimiento que facilitan el establecimiento del modelo son que el radio orbital del satélite y su velocidad son constantes.

2.1.1 Constantes relacionadas con la Tierra

Para la Tierra, las constantes generales son:

- R_e : radio de la Tierra (6378,137 km)
- O : centro de la Tierra
- μ : constante de rotación de la Tierra ($3,986005 \times 10^5 \text{ km}^3/\text{s}^2$)
- J_2 : constante del segundo armónico del potencial de la Tierra ($1082,63 \times 10^{-6}$)
- T_e : periodo de rotación de la Tierra (23 h 56' 4,0989" = 86 164,0989 s)
- Ω_e : velocidad angular de rotación de la Tierra = $2\pi/T_e \cong 7,2921151467 \times 10^{-5} \text{ rad/s}$
- t : tiempo transcurrido desde la época simulada (s).

2.1.2 Constantes relacionadas con la estación espacial de un sistema de satélite no OSG

Para las estaciones espaciales de sistemas de satélites no OSG que utilizan órbitas circulares (véase la Fig. 1), las constantes son las siguientes:

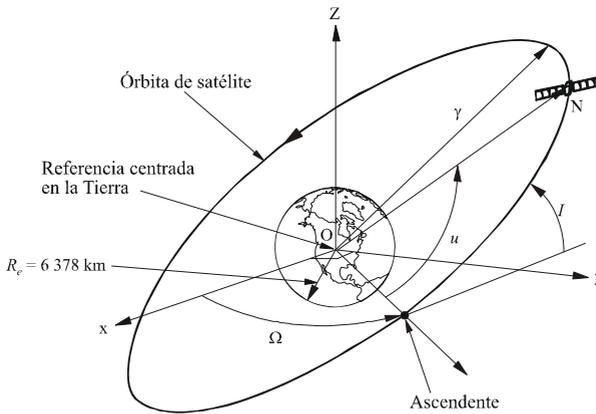
- N : número de estaciones espaciales del sistema no OSG
- i : índice de cada uno de los satélites no OSG ($0 \leq i < N$)
- h_{sat} : altitud del satélite sobre la Tierra (km)
- r : radio de la órbita del satélite (km) = $h_{sat} + R_e$
- I : ángulo de inclinación del plano orbital sobre el ecuador (rad)
- RAAN: ascensión recta del nodo ascendente
- $\Omega_{i,0}$: RAAN del i -ésimo satélite no OSG en el instante t (rad)
- $u_{i,0}$: argumento de la latitud del i -ésimo satélite no OSG en el instante t (rad)
- T : periodo orbital del satélite (s) = $2\pi (r^3/\mu)^{1/2}$
- n : movimiento medio de un satélite (rad/s) = $2\pi/T$
- $u_{i,t}$: argumento de la latitud del i -ésimo satélite en el instante t (rad) = $u_{i,0} + n_t$
- Ω_r : regresión nodal del nodo ascendente (rad/s) = $-\frac{3}{2} J_2 \cos(I) R_e^2 \frac{\sqrt{r\mu}}{r^4}$

$\Omega_{i,t}$: RAAN del i -ésimo satélite en el instante t (rad) = $\Omega_{i,0} + \Omega_r t$

\vec{ON}_i : vector de coordenadas (sistema de coordenadas inercial) de un satélite no OSG en el marco de coordenadas fijas centrado en la Tierra:

$$\vec{ON}_i = \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \\ z_i \end{bmatrix} = r \begin{bmatrix} \cos(u_{i,t}) \cdot \cos(\Omega_{i,t}) - \cos(I) \cdot \text{sen}(u_{i,t}) \cdot \text{sen}(\Omega_{i,t}) \\ \cos(u_{i,t}) \cdot \text{sen}(\Omega_{i,t}) + \cos(I) \cdot \text{sen}(u_{i,t}) \cdot \cos(\Omega_{i,t}) \\ \text{sen}(u_{i,t}) \cdot \text{sen}(I) \end{bmatrix}$$

FIGURA 1
Geometría de la órbita circular



γ : semieje mayor
 u : argumento de la latitud del satélite
 I : ángulo de inclinación
 Ω : RAAN

1642-01

Para las estaciones espaciales del sistema de satélites no OSG que utilizan órbitas elípticas (véanse las Figs. 2 y 3), las constantes son las siguientes:

- N : número de estaciones espaciales del sistema de satélites no OSG
- i : índice de cada uno de los satélites no OSG ($0 \leq i < N$)
- a_i : semieje mayor del i -ésimo satélite (km)
- e_i : excentricidad del i -ésimo satélite
- $M_{i,0}$: anomalía media del i -ésimo satélite no OSG en el instante inicial (rad)
- T_i : periodo orbital del i -ésimo satélite (s) = $2\pi(a_i^3 / \mu)^{1/2}$
- n_i : movimiento medio del i -ésimo satélite (rad/s) = $2\pi/T_i$
- $v_{i,t}$: anomalía verdadera del i -ésimo satélite en el instante $t = 2 \cdot \text{tg}^{-1} \left[\sqrt{\frac{1+e_i}{1-e_i}} \text{tg} \frac{E_{i,t}}{2} \right]$

- $E_{i,t}$: anomalía excéntrica del i -ésimo satélite en el instante

$$t = 2 \cdot \text{tg}^{-1} \left[\frac{\sqrt{1-e_i} \text{tg} \left(\frac{v_{i,t}}{2} \right)}{\sqrt{1+e_i}} \right]$$
- $M_{i,t}$: anomalía media del i -ésimo satélite en el instante

$$t = M_{i,0} + n_i \cdot t = E_{i,t} - e_i \cdot \text{sen} E_{i,t}^*$$
- I_i : ángulo de inclinación del plano orbital por encima del ecuador del i -ésimo satélite (rad)
- RAAN: ascensión recta del nodo ascendente
- $\Omega_{i,0}$: RAAN de cada i -ésimo satélite no OSG en el instante inicial (rad)
- $\omega_{i,0}$: argumento del perigeo de cada i -ésimo satélite no OSG en el instante inicial (rad)
- $u_{i,t}$: argumento de la latitud del i -ésimo satélite en el instante t (rad) = $\omega_{i,0} + v_{i,t}$
- Ω_{ri} : regresión nodal del nodo ascendente del i -ésimo satélite (rad/s)

$$= -\frac{3}{2} J_2 \cos(I_i) R_e^2 \frac{\sqrt{a_i \mu}}{a_i^4 (1-e_i^2)^2}$$
- $\Omega_{i,t}$: RAAN del i -ésimo satélite en el instante t (rad) = $\Omega_{i,0} + \Omega_{rit}$
- $\vec{ON}_{i,t}$: vector de coordenadas (sistema de coordenadas inercial) del i -ésimo satélite no OSG en el sistema de coordenadas fijas centrado en la Tierra en el instante t :

$$\vec{ON}_{i,t} = \text{rot3}(-\Omega_{i,t}) \cdot \text{rot1}(-I_i) \cdot \text{rot3}(-\omega_{i,0}) \cdot \vec{r}_{i,t}$$

$\text{rot1}(\alpha)$: rotación en torno al eje x

$$\text{rot1}(\alpha) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & \text{sen} \alpha \\ 0 & -\text{sen} \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

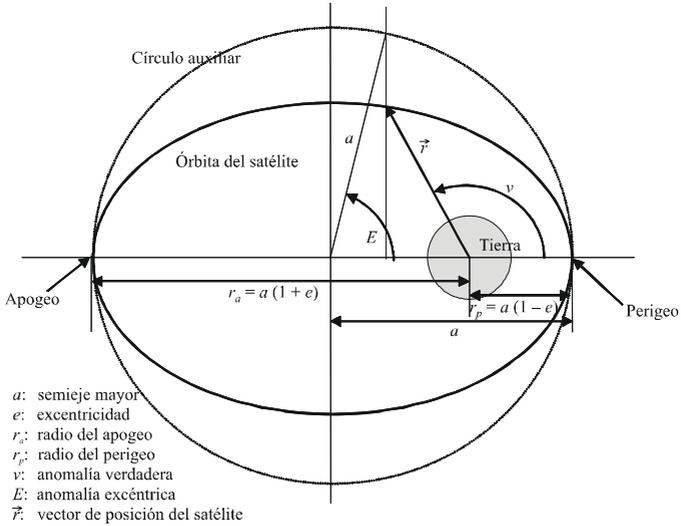
$\text{rot3}(\alpha)$: rotación en torno al eje z

$$\text{rot3}(\alpha) = \begin{bmatrix} \cos \alpha & \text{sen} \alpha & 0 \\ -\text{sen} \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{r}_{i,t}: \vec{r}_{i,t} = r_{i,t} \begin{bmatrix} \cos v_{i,t} \\ \text{sen} v_{i,t} \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{a(1-e^2)}{1+e_i \cdot \cos v_{i,t}} \cdot \begin{bmatrix} \cos v_{i,t} \\ \text{sen} v_{i,t} \\ 0 \end{bmatrix}$$

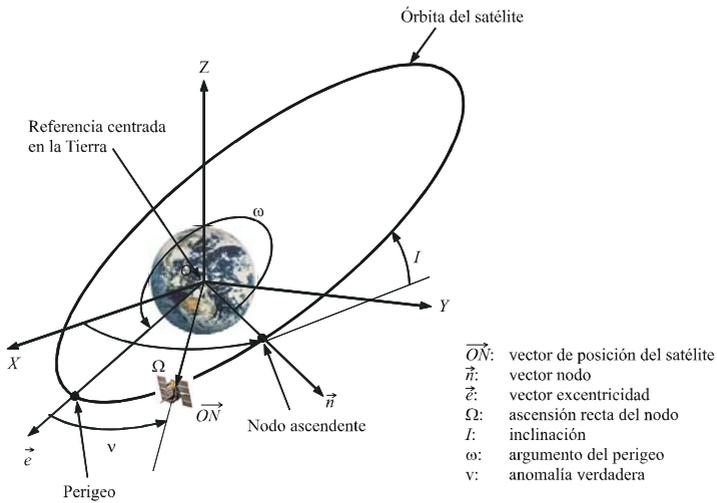
* Una vez obtenido $M_{i,t}$, $E_{i,t}$ se determina mediante iteración. Normalmente para intervalos de tiempo breves puede utilizarse como estimación inicial el último valor de $E_{i,t}$.

FIGURA 2
Geometría de la órbita elíptica en el plano focal



1642-02

FIGURA 3
Geometría de la órbita elíptica en un sistema de coordenadas inercial



1642-03

Puede considerarse la perturbación no OSG al calcular las constantes relacionadas con la constelación no OSG, pues la posición puede variar al tener en cuenta la perturbación.

2.1.3 Constantes relacionadas con la estación del SRNA

- Lat: latitud de la estación del SRNA (rad)
 Lon: longitud de la estación del SRNA (rad)
 h_{SRNA} : altitud de la estación del SRNA (km)
 \vec{OM} : coordenadas de la estación del SRNA en un sistema de coordenadas inercial centrado en la Tierra

$$\vec{OM} = \begin{cases} X = (R_e + h_{SRNA}) \cos(\text{Lat}) \cos(\text{Lon} + \Omega_e t) \\ Y = (R_e + h_{SRNA}) \cos(\text{Lat}) \sin(\text{Lon} + \Omega_e t) \\ Z = (R_e + h_{SRNA}) \sin(\text{Lat}) \end{cases}$$

2.2 Parámetros de la antena

2.2.1 Parámetros de la antena de la estación del SRNA

El diagrama de la antena para esta estación del SRNA es un parámetro de entrada de la simulación (véase el Anexo 2).

2.2.2 Parámetros de la antena de la estación espacial no OSG

A fin de realizar el análisis de interferencia, debe establecerse un modelo de las antenas de satélite no OSG utilizando algunos de los parámetros siguientes, según la disponibilidad:

- diagramas de antena medidos;
- diagramas de antena de referencia propuestos;
- una función analítica que establezca un modelo del diagrama de radiación de la antena del satélite no OSG.

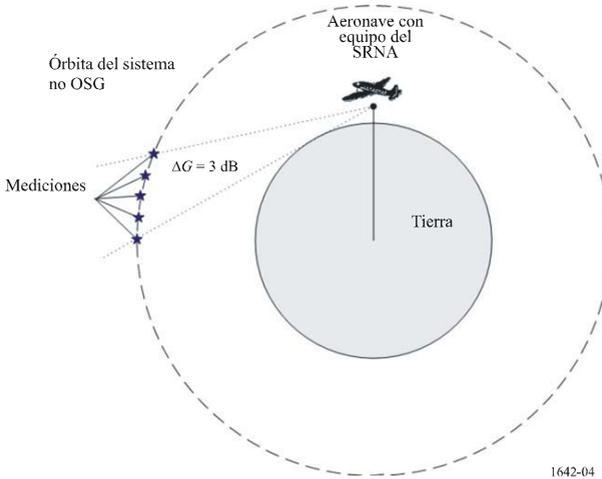
2.3 Cálculo del tiempo de simulación

2.3.1 Incremento temporal de la simulación

Para obtener resultados precisos, el incremento temporal de la simulación, t_{inc} , debe ser lo más corto posible, pero por otro lado, el tiempo de simulación debe ser razonable. A fin de obtener la precisión requerida, es necesario asegurar la realización de un número suficiente de mediciones de la dfpe (N_{hits}) cuando el vehículo espacial del SRNS no OSG entra dentro del diagrama de antena del SRNA con la ganancia máxima visible para una estación espacial. Se considera que un valor $N_{hits} = 5$ es suficiente.

La ganancia máxima visible para una estación espacial se produce a un ángulo de elevación comprendido entre $-3,54^\circ$ y $+3^\circ$ (Anexo 2) en el caso de una aeronave a 40 000 pies (12 192 m). Es importante que haya 5 mediciones (N_{hits}) en esta gama, lo que implica que unos incrementos de simulación de 1° del movimiento de la constelación son suficientes.

FIGURA 4
Consideración del incremento temporal de la simulación



2.3.2 Tiempo de simulación total

Un satélite de una constelación no OSG en cualquier órbita traza un trayecto en la superficie de la Tierra. Tras un cierto tiempo, que es específico del sistema, el satélite u otros satélites de la constelación vuelven al mismo punto o prácticamente al mismo. El tiempo entre estos dos casos es el periodo de repetición de la constelación. Los periodos de repetición de las distintas constelaciones oscilan entre algunos días y varios meses. En la Fig. 5 se ilustran los resultados típicos del cálculo de la dfpe de un sistema del SRNS a lo largo del periodo de repetición de una constelación.

El índice exacto de precesión de la longitud de los satélites de una constelación no OSG resultará afectado por las derivas debidas a los errores de mantenimiento en posición longitudinal. Puede establecerse un modelo de este efecto e integrarse en las simulaciones.

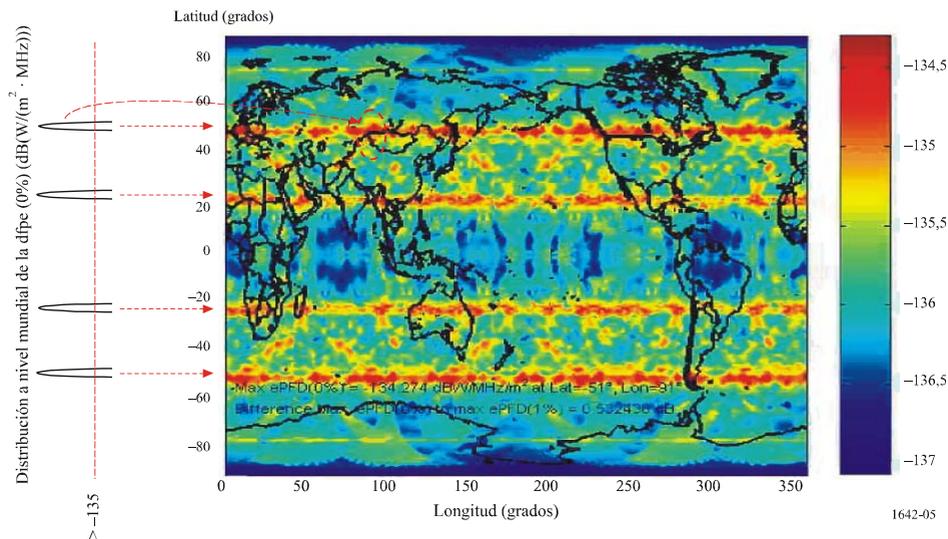
Para el caso de sistemas no OSG que no tengan periodo geosíncrono, el efecto mencionado hará que la dfpe máxima en cualquier longitud pase a ser, de hecho, la dfpe máxima en todas las longitudes (dicho de otra manera, si hubiera que ampliar la simulación para abarcar todos los estados posibles de la constelación, los «puntos rojos» de la dfpe máxima en el mapa de la Fig. 5 se extenderían horizontalmente convirtiéndose en franjas horizontales uniformes). Se considera por tanto más adecuado tomar, en cada latitud, la dfpe máxima para cualquier longitud y utilizarla con todas las longitudes. De esta manera se convierte el cuadro de la dfpe máxima en función de la latitud y la longitud en una simple relación de valores máximos de la dfpe en función de la latitud.

Si se hace así, el tiempo de simulación puede reducirse a un solo periodo orbital en el caso de sistemas no OSG que no tengan periodo geosíncrono. El «mapa» producido por una simulación limitada de este tipo mostrará únicamente algunos «puntos rojos», pero en cada latitud, el valor de los «puntos rojos» que representan la dfpe máxima para cada longitud, será el mismo.

Como consecuencia, el volumen de información que debe presentarse a la reunión de consultas se reduciría considerablemente.

FIGURA 5

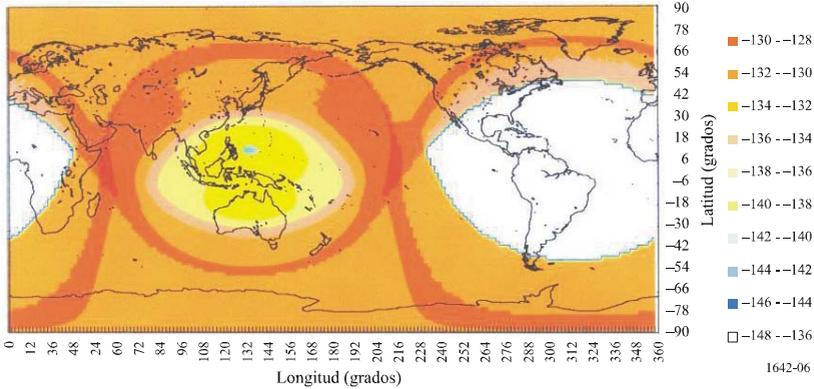
Ejemplo de distribución a nivel mundial de la dfpe máxima



Por otro lado, los sistemas no OSG con periodo geosíncrono producen trazas en el suelo confinadas a una gama de longitudes limitada en la superficie de la Tierra. Ello dará lugar a que los «puntos rojos» de máxima dfpe aparezcan únicamente en una zona limitada de la superficie de la Tierra. (En otras palabras, los «puntos rojos» de máxima dfpe en la superficie de la Tierra no se extenderían horizontalmente). Por lo tanto, la dfpe combinada causada por los sistemas no OSG con periodo geosíncrono, deberá calcularse para los puntos de latitud y longitud situados dentro de la gama visible desde el satélite no geoestacionario.

En el caso de un sistema no OSG con periodo geosíncrono, el cálculo se realizaría considerando un solo periodo orbital. En la Fig. 6 se muestran los resultados típicos del cálculo de dfpe para un sistema no OSG con periodo geosíncrono.

FIGURA 6
Ejemplo de la distribución mundial de valores máximos de dfpe para un sistema no OSG con periodo geosíncrono



Apéndice 2 al Anexo 1

Metodología típica para evaluar la dfpe máxima de un único sistema del SRNS con funcionamiento en la banda 1164-1215 MHz

1 Introducción

El objeto de esta metodología es mostrar la forma de evaluar la dfpe máxima de un único sistema del SRNS.

La definición de la dfpe figura en el § 1.1 del Anexo 1.

2 Descripción de la metodología

Si se supone que las constelaciones de sistemas del SRNS no OSG se componen de una serie de planos orbitales, lo más probable es que, en cualquier plano particular, un satélite como máximo por plano tendrá un ángulo de elevación comprendido entre $-3,54^\circ$ a $+3^\circ$ en el diagrama de antena del SRNA (véase el Anexo 2). Además, para los sistemas no OSG, es probable que, cuando un satélite esté dentro del diagrama de antena del SRNA con la ganancia máxima visible para una estación espacial, otros satélites del plano aporten una contribución a la dfpe relativamente insignificante. Por consiguiente, el número de satélites con una contribución significativa a la dfpe combinada de un sistema SRNS probablemente sea inferior o igual al número de planos orbitales del sistema. Utilizando estas hipótesis, se puede formular la dfpe máxima ($dfpe_{m\acute{a}x}$) de la constelación del SRNS no OSG de la siguiente manera:

$$dfpe_{m\acute{a}x} = 10 \log N_p + dfpe_{i, m\acute{a}x} \quad \text{dB(W)/(m}^2 \cdot \text{MHz)}$$

siendo:

- N_p : máximo número de satélites en el haz principal de la antena receptora del SRNA (normalmente, el número de planos orbitales de la constelación)
 $dfpe_{i, \text{máx}}$: contribución máxima a la dfpe de un solo satélite (dB(W/(m² · MHz))).

3 Ejemplos no OSG

Para una contribución a la dfpe máxima de un solo satélite de $-136,9$ dB(W/(m² · MHz)) con una constelación del SRNS no OSG de seis planos utilizando la ecuación del § 2, la $dfpe_{\text{máx}}$ es:

$$dfpe_{\text{máx}} = (-136,9) + 10 \log 6 = -129,12 \quad \text{dB(W/(m}^2 \cdot \text{MHz))}$$

Un cálculo similar, con una contribución a la dfpe máxima de un solo satélite de $-130,24$ dB(W/(m² · MHz)), en una constelación del SRNS no OSG de tres planos y utilizando la ecuación del § 2, da una dfpe máxima de $-125,47$ dB(W/(m² · MHz)).

Estos valores guardan una gran concordancia con los del método de simulación del Apéndice 1 al Anexo 1, con una diferencia únicamente de 1,2 dB.

Anexo 2

Características de la estación de referencia del SRNA que se utilizan en el cálculo de la dfpe

1 Características de la antena del SRNA

El Cuadro 1 da la ganancia de la antena para valores de elevación comprendidos entre -90° y 90° . Para valores de elevación comprendidos entre estos dos valores del Cuadro 1 debe utilizarse una interpolación lineal. El valor de la $G_{r, \text{máx}}$ es de 3,4 dBi, tal como se especifica en la Recomendación UIT-R M.1639, incluyendo 2 dB de desajuste de la polarización circular/lineal. Se supone que el diagrama de elevación y ganancia es el mismo para todos los ángulos acimutales.

CUADRO 1

Ángulo de elevación (grados)	Ganancia de antena incluyendo el desajuste de polarización circular/lineal $G_r/G_{r, \text{máx}}$ (dB)	Ángulo de elevación (grados)	Ganancia de antena incluyendo el desajuste de polarización circular/lineal $G_r/G_{r, \text{máx}}$ (dB)	Ángulo de elevación (grados)	Ganancia de antena incluyendo el desajuste de polarización circular/lineal $G_r/G_{r, \text{máx}}$ (dB)
-90	-17,22	22	-10,72	57	-15,28
-80	-14,04	23	-10,81	58	-15,49
-70	-10,51	24	-10,90	59	-15,67
-60	-8,84	25	-10,98	60	-15,82
-50	-5,40	26	-11,06	61	-16,29
-40	-3,13	27	-11,14	62	-16,74
-30	-0,57	28	-11,22	63	-17,19

CUADRO 1 (*Fin*)

Ángulo de elevación (grados)	Ganancia de antena incluyendo el desajuste de polarización circular/lineal $G_r/G_{r,máx}$ (dB)	Ángulo de elevación (grados)	Ganancia de antena incluyendo el desajuste de polarización circular/lineal $G_r/G_{r,máx}$ (dB)	Ángulo de elevación (grados)	Ganancia de antena incluyendo el desajuste de polarización circular/lineal $G_r/G_{r,máx}$ (dB)
-20	-1,08	29	-11,29	64	-17,63
-10	0,00	30	-11,36	65	-18,06
-5	-1,21	31	-11,45	66	-18,48
-3	-1,71	32	-11,53	67	-18,89
-2	-1,95	33	-11,60	68	-19,29
-1	-2,19	34	-11,66	69	-19,69
0	-2,43	35	-11,71	70	-20,08
1	-2,85	36	-11,75	71	-20,55
2	-3,26	37	-11,78	72	-20,99
3	-3,66	38	-11,79	73	-21,41
4	-4,18	39	-11,80	74	-21,80
5	-4,69	40	-11,79	75	-22,15
6	-5,20	41	-12,01	76	-22,48
7	-5,71	42	-12,21	77	-22,78
8	-6,21	43	-12,39	78	-23,06
9	-6,72	44	-12,55	79	-23,30
10	-7,22	45	-12,70	80	-23,53
11	-7,58	46	-12,83	81	-23,44
12	-7,94	47	-12,95	82	-23,35
13	-8,29	48	-13,05	83	-23,24
14	-8,63	49	-13,14	84	-23,13
15	-8,97	50	-13,21	85	-23,01
16	-9,29	51	-13,56	86	-22,88
17	-9,61	52	-13,90	87	-22,73
18	-9,93	53	-14,22	88	-22,57
19	-10,23	54	-14,51	89	-22,40
20	-10,52	55	-14,79	90	-22,21
21	-10,62	56	-15,05		

2 Emplazamiento de la estación del SRNA

Debe tomarse la altitud de la estación del SRNA del caso más desfavorable (40000 pies, es decir 12192 m), lo que da la visibilidad máxima de los satélites potencialmente interferentes desde la antena receptora del SRNA.

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1643*

Requisitos técnicos y operacionales de las estaciones terrenas de aeronave del servicio móvil aeronáutico por satélite incluidas las que utilizan transpondedores de redes del servicio fijo por satélite en la banda de frecuencias 14-14,5 GHz (Tierra-espacio)

(2003)

Resumen

Esta Recomendación proporciona los requisitos técnicos y operacionales relativos a estaciones terrenas de aeronave del servicio móvil aeronáutico por satélite (SMAS), incluidas las que utilizan transpondedores de redes del SFS en la banda 14-14,5 GHz (Tierra-espacio), que las administraciones deben utilizar como directrices técnicas para el establecimiento de requisitos de conformidad de estaciones terrenas de aeronave y concesión de licencias para utilización a nivel mundial de dichas estaciones.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que se han diseñado redes del servicio móvil aeronáutico por satélite (SMAS), técnica y operacionalmente diferentes entre sí, cuya explotación se iniciará en un futuro próximo;
- b) que las redes planificadas del SMAS pueden proporcionar con carácter global acceso a diversas aplicaciones de comunicaciones de banda ancha (Internet, correo electrónico, redes corporativas) desde y hacia aeronaves;
- c) que las estaciones terrenas de aeronaves funcionarán a bordo de aeronaves de aerolíneas nacionales e internacionales en todo el mundo;
- d) que la circulación de estaciones terrenas de aeronaves es generalmente un asunto sujeto a diversas consideraciones reglamentarias de carácter nacional e internacional, incluyendo la conformidad con normas técnicas y requisitos de explotación mutuamente acordados;
- e) que es necesario identificar los requisitos técnicos y operacionales de las pruebas de conformidad de estaciones terrenas de aeronave;

* NOTA – La Delegación Árabe representada en la AR-03 reserva su posición sobre esta Recomendación y no está dispuesta a aceptar ninguna repercusión en el punto 1.11 del orden del día de la CMR-03.

f) que la identificación de requisitos técnicos y operacionales aplicables a estaciones terrenas de aeronave proporciona una base técnica común para la realización de pruebas de conformidad de dichas estaciones terrenas por parte de las autoridades nacionales e internacionales y para el desarrollo de disposiciones para el reconocimiento mutuo de conformidad de estaciones terrenas de aeronave;

g) que los requisitos técnicos y operacionales deben permitir un equilibrio aceptable entre la complejidad de los equipos de radio y la necesidad de una utilización eficiente del espectro de radiofrecuencia,

considerando asimismo

a) que en la banda de frecuencias 14-14,5 GHz existen atribuciones primarias al SFS (Tierra-espacio), al servicio de radionavegación, los servicios fijo y móvil (excepto el servicio móvil aeronáutico); que los servicios con atribución secundaria en la banda de 14-14,5 GHz, o en parte de ella, incluyen el servicio móvil por satélite (excepto el servicio móvil aeronáutico) (Tierra-espacio), el servicio de investigación espacial, el servicio de radioastronomía (SRA), y el servicio de radionavegación por satélite;

b) que todos los servicios primarios y los servicios preexistente deben estar completamente protegidos de los servicios secundarios en la banda de 14-14,5 GHz;

c) que los resultados de estudios realizados de conformidad con la Resolución 216 (Rev.CMR-2000) han mostrado la viabilidad de que el SMAS (Tierra-espacio) utilice la banda 14-14,5 GHz sobre la base de una atribución secundaria bajo ciertas condiciones y disposiciones¹;

d) que la identificación por parte del UIT-R de requisitos técnicos y operacionales para las estaciones terrenas de aeronave que funcionan en la banda 14-14,5 GHz, puede ayudar a que las administraciones eviten que se produzca interferencia perjudicial y/o inadmisibles sobre otros servicios;

e) que las características técnicas y operacionales deben ser mensurables y controlables de forma continuada,

recomienda

1 que las administraciones utilicen los requisitos técnicos y operacionales¹ relativos a las estaciones terrenas de aeronave de las redes del SMAS que funcionan en la banda 14-14,5 GHz de los Anexos 1 y 2 como directrices para:

- el establecimiento de requisitos de conformidad de estaciones terrenas de aeronave;
- facilitar la explotación de estaciones terrenas de aeronave.

¹ Las características de las estaciones terrenas de aeronave típicas deben satisfacer los requisitos descritos en la presente Recomendación y, además, deben ser conformes a las publicadas inicialmente en la Circular Internacional de Información sobre Frecuencias (BR IFIC) relativas a la correspondiente red del SFS. Si dichas características no se ajustan a las de la publicación inicial, debe efectuarse la necesaria coordinación de dicha estación terrena de aeronave de conformidad con las actuales disposiciones del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR) y una Regla de Procedimiento modificada contenida en el § 2 de las Reglas de Procedimiento relativas al número 11.32 del RR, según el caso.

Anexo 1

Requisitos técnicos y operacionales de las estaciones terrenas de aeronave de las redes del SMAS en la banda de frecuencias 14-14,5 GHz (Tierra-espacio)

Parte A

Requisitos esenciales para la protección de redes del SFS

1 Las redes del SMAS deben coordinarse y explotarse de tal forma que los niveles de la p.i.r.e. agregada fuera del eje producida por todas las estaciones terrenas de aeronave de redes del SMAS que utilicen la misma frecuencia no superen los niveles de interferencia que hayan sido publicados y coordinados para las estaciones terrenas específicas y/o típicas pertenecientes a redes del SFS donde se utilizan transpondedores del SFS.

2 El diseño, coordinación y explotación de una estación terrena de aeronave debe tener en cuenta, por lo menos, los factores siguientes que pueden modificar los niveles de p.i.r.e. agregada fuera del eje producida por las estaciones terrenas de aeronave:

2.1 el apuntamiento incorrecto de las antenas de las estaciones terrenas de aeronave. Cuando es aplicable incluye, por lo menos, los efectos causados por la polarización y el retardo de sus sistemas de apuntamiento, los errores de seguimiento de sistemas de seguimiento en bucle cerrado, el alineamiento incorrecto entre las aperturas del transmisor y del receptor en el caso de sistemas que utilicen aperturas separadas, y el alineamiento incorrecto entre los sistemas alimentadores de transmisión y recepción en el caso de sistemas que utilicen aperturas combinadas;

2.2 las variaciones del diagrama de radiación de la antena de la estación terrena de aeronave. Cuando es aplicable incluye, por lo menos, los efectos causados por las tolerancias de fabricación, el envejecimiento de la antena y los efectos medioambientales. Las redes del SMAS que utilizan ciertos tipos de antenas de estación terrena de aeronave, tales como elementos radiantes en fase, deben tener en cuenta la variación del diagrama de radiación de la antena en función del ángulo de exploración (en elevación y acimut). Las redes que utilizan elementos radiantes en fase deben tener en cuenta el error de fase de los elementos, el error de amplitud y la tasa de fallos;

2.3 las variaciones de la p.i.r.e. de transmisión de la estación terrena de aeronave. Cuando es aplicable incluye, por lo menos, los efectos causados por errores de medición, errores de control y el retardo de los sistemas de control de potencia de bucle cerrado. Los centros de control y supervisión de la red (NCMC, *network control and monitoring centres*) que calculan la p.i.r.e. de las estaciones terrenas de aeronave sobre la base de la señal recibida, deben tener en cuenta, en dicho cálculo, las fuentes de error y el retardo. Los NCMC que calculan la p.i.r.e. de la estación terrena de aeronave sobre la base de la potencia de entrada, deben tener en cuenta los errores de medición y el retardo en la provisión de la información.

3 Las estaciones terrenas de aeronave que utilizan seguimiento en bucle cerrado de la señal del satélite deben utilizar un algoritmo resistente a la captura y seguimiento de señales de satélite adyacentes. La estación terrena de aeronave debe detener inmediatamente la transmisión cuando se detecte que ha tenido lugar o va a tener lugar un seguimiento por satélite no intencionado.

4 Las estaciones terrenas de aeronave deben estar sujetas a la supervisión y control por parte del NCMC o facilidad equivalente. Las estaciones terrenas de aeronave deben poder recibir desde el NCMC al menos las instrucciones «permitir transmisión» e «impedir transmisión». La estación terrena de aeronave debe detener de forma automática la transmisión inmediatamente después de

recibir la instrucción «cambio de parámetro», que pueda causar una interferencia perjudicial durante el cambio, hasta que reciba de su NCMC una instrucción «permitir transmisión». Además, el NCMC debe poder supervisar el funcionamiento de una estación terrena de aeronave para determinar si el mismo es anómalo.

5 Las estaciones terrenas de aeronave deben tener también facilidades para la autosupervisión, de forma que si se detecta un fallo que produzca interferencia perjudicial sobre redes del SFS, la estación terrena de aeronave debe silenciar automáticamente sus transmisiones.

Parte B

Requisitos esenciales para la protección del servicio fijo

Cuando una estación terrena de aeronave de una red de SMAS que funcione en la banda de frecuencias 14-14,5 GHz, utilizada por redes del servicio fijo, tenga visibilidad directa del territorio de una Administración que también utiliza dicha banda para el servicio fijo, debe limitar sus emisiones de forma que éstas produzcan sobre la superficie de la Tierra una dfp máxima que no supere los valores siguientes:

$$\begin{array}{lll} -132 + 0,5 \cdot \theta & \text{dB(W/(m}^2 \cdot \text{MHz))} & \text{para } \theta \leq 40^\circ \\ -112 & \text{dB(W/(m}^2 \cdot \text{MHz))} & \text{para } 40 < \theta \leq 90^\circ \end{array}$$

donde θ es el ángulo de llegada de la señal (grados sobre la horizontal).

NOTA 1 – Los límites anteriores se expresan en términos de dfp y del ángulo de llegada obtenidos en condiciones de propagación de espacio libre.

NOTA 2 – De la máscara de dfp arriba mencionada puede obtenerse una máscara de la p.i.r.e. utilizando el método que se recoge en el Anexo 2 a esta Recomendación. También puede hacerse una simplificación de la máscara de la p.i.r.e. resultante.

Parte C

Requisitos esenciales para la compartición con el SRA

Con el objetivo de proteger la radioastronomía en la banda 14,47-14,5 GHz, las estaciones terrenas del SMAS deben satisfacer las dos condiciones siguientes:

Canales del SMAS en la banda 14,47-14,5 GHz

- Las estaciones del SMAS no transmitirán en la banda de 14,47-14,5 GHz cuando exista visibilidad directa con las estaciones de radioastronomía que funcionen en dicha banda;
- o,
- si un operador del SMAS desea explotar el servicio en la misma banda de frecuencia que una estación de radioastronomía con la que tenga visibilidad directa, es necesario un acuerdo específico con la estación de radioastronomía para garantizar que la estación terrena de aeronave del SMAS cumpla los requisitos dados en las Recomendaciones UIT-R RA.769 y UIT-R RA.1513 en la banda 14,47-14,5 GHz durante los tiempos de observación radioastronómica. Mientras sea factible, ello puede incluir proporcionar al operador del SMAS información por adelantado de los horarios de observación previstos.

Canales del SMAS en la banda 14-14,47 GHz

Todas las estaciones terrenas de aeronave que transmiten en canales de la banda 14-14,47 GHz, y que tengan visibilidad directa con estaciones de radioastronomía durante los periodos de observación de éstas, deben caracterizarse porque sus emisiones en la banda 14,47-14,5 GHz cumplan los niveles y porcentaje de pérdida de datos de las

Recomendaciones UIT-R RA.769 y UIT-R RA.1513. Los estudios realizados demuestran que los niveles siguientes de dfp de las estaciones terrenas de aeronave ($\text{dB}(W/(\text{m}^2 \cdot 150 \text{ kHz}))$) en la banda 14,47-14,5 GHz, son suficientes, con un cierto margen, para cumplir los niveles de dfp de radioastronomía de la Recomendación UIT-R RA.769 y el porcentaje de pérdida de datos dado en la Recomendación UIT-R RA.1513, es decir:

$$\begin{array}{lll} -190 + 0,5 \cdot \theta & (\text{dB}(W/(\text{m}^2 \cdot 150 \text{ kHz}))) & \text{para } \theta \leq 10^\circ \\ -185 & (\text{dB}(W/(\text{m}^2 \cdot 150 \text{ kHz}))) & \text{para } 10^\circ < \theta \leq 90^\circ \end{array}$$

donde θ es el ángulo de llegada de la señal (grados sobre la horizontal).

Los operadores del SMAS pueden conseguir dichos niveles de dfp en la banda 14,47-14,5 GHz utilizando una combinación de reducción de potencia de la señal de la estación terrena de aeronave, precisión en el filtrado, mantenimiento de una separación adecuada o mejores características de la antena de la estación terrena de aeronave.

Parte D

Requisitos esenciales para la compartición con el servicio de investigación espacial

Deben desarrollarse acuerdos de coordinación entre el SMAS y los sistemas de investigación espacial para controlar los niveles de emisión de las estaciones terrenas de aeronave en la banda de frecuencia utilizada por los sistemas de investigación espacial que, en casos severos, puede exigir el cese de las emisiones de las estaciones terrenas de aeronave en las frecuencias utilizadas por los sistemas de investigación espacial cuando aquéllas operen en las cercanías de una estación terrena de investigación espacial. Las características específicas de cada acuerdo dependerán de las características de cada emplazamiento del sistema de investigación espacial y de las redes del SMAS.

Anexo 2

Obtención de una máscara de la p.i.r.e. en el hemisferio inferior a partir de la máscara de la dfp

En las pruebas realizadas para determinar si un equipo del SMAS cumple una determinada máscara de dfp, tal como la descrita en la Parte B del Anexo 1, puede resultar útil disponer de una máscara de p.i.r.e. equivalente que puede utilizarse con fines de prueba.

La máscara de la dfp, $\text{dfp}(\theta)$, donde θ es el ángulo de llegada (ángulo de elevación) en la superficie de la Tierra, puede utilizarse para determinar matemáticamente una máscara de la p.i.r.e., $\text{p.i.r.e.}(\gamma, H)$, donde γ es el ángulo por debajo del plano horizontal local y H es la altura de la aeronave. Esta conversión se realiza en dos pasos. Primero, γ se convierte en un ángulo de llegada equivalente, θ . Después, se determina la longitud del trayecto de propagación para el ángulo de llegada θ y ésta se utiliza para calcular la pérdida de dispersión del trayecto y la p.i.r.e. resultante.

Paso 1: Cálculo del ángulo de llegada en grados, θ , a partir de γ y H :

$$\theta = \arccos((R_e + H) \cos(\gamma)/R_e)$$

donde:

- θ : ángulo de llegada
- R_e : radio de la Tierra (6378 km)
- H : altura de la aeronave (km)
- γ : ángulo por debajo de la horizontal.

NOTA 1 – Si el argumento de la función arccos es mayor que 1, el trayecto de propagación en la dirección del ángulo γ no cruza la Tierra. En este caso, que ocurre para valores de γ de aproximadamente $3,5^\circ$ o menos, no existe un valor para θ , y por lo tanto, no existe un valor definido para la máscara de dfp.

Paso 2: Cálculo del valor de la p.i.r.e. a partir del valor definido de $dfp(\theta)$:

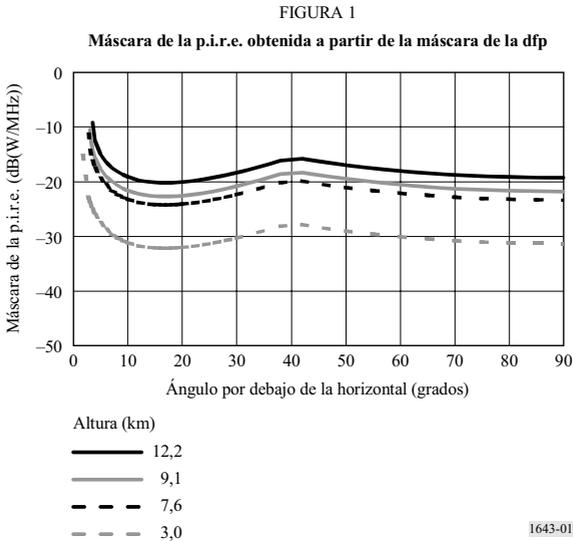
$$d = (R_e^2 + (R_e + H)^2 - 2 R_e(R_e + H) \cos(\gamma - \theta))^{1/2}$$

$$p.i.r.e.(\gamma, H) = dfp(\theta) + 10 \log_{10}(4 \pi d^2) + 60$$

donde:

- d : distancia entre la estación terrena de aeronave y el punto considerado sobre la superficie de la Tierra (km)
- $dfp(\theta)$: (dB(W/(m² · MHz)))
- p.i.r.e.: (dB(W/MHz)).

El gráfico de la Fig. 1 muestra esta función para varias alturas de la aeronave en base a la máscara de dfp que se proporciona en la Parte B del Anexo 1 a esta Recomendación.



RECOMENDACIÓN UIT-R M.1652-1

Selección dinámica de frecuencias* en sistemas de acceso inalámbrico, incluidas las redes radioeléctricas de área local, para proteger el servicio de radiodeterminación en la banda de 5 GHz

(Cuestión UIT-R 212/5)

(2003-2011)

Cometido

Esta Recomendación proporciona los requisitos de la selección dinámica de frecuencias (DFS) como técnica de reducción de la interferencia implementada en los sistemas de acceso inalámbrico (WAS) incluidas las redes radioeléctricas de área local (RLAN) a fin de facilitar la compartición con el servicio de radiodeterminación en la banda de 5 GHz. El Anexo 1 especifica los requisitos de detección, operacionales y de respuesta. Otros Anexos abordan las metodologías correspondientes y proporcionan información que pueden emplear las administraciones cuando lleven a cabo estudios de compartición entre radares y WAS, incluidas las RLAN.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que una armonización de las frecuencias en las bandas 5 150-5 350 MHz y 5 470-5 725 MHz para el servicio móvil facilitaría la introducción de los sistemas de acceso inalámbrico (WAS, *wireless access systems*) incluidas las redes radioeléctricas de área local (RLAN);
- b) que es necesario proteger los radares del servicio de radiodeterminación que funcionan en las bandas 5 250-5 350 MHz y 5 470-5 725 MHz;
- c) que en muchas administraciones se han instalado una gran cantidad de radares meteorológicos instalados en tierra que soportan servicios de meteorología críticos;
- d) que en la Recomendación UIT-R M.1461 aparecen los procedimientos y metodologías para analizar la compatibilidad entre radares del servicio de radiodeterminación y sistemas de otros servicios;
- e) que en la Recomendación UIT-R M.1638 figuran las características técnicas y de explotación más representativas de los radares de radiolocalización, de radionavegación y meteorológicos incluidos los radares de radionavegación marítima en la banda 5 470-5 650 MHz, entre otras;
- f) que en la Recomendación UIT-R M.1450 se describen los WAS, incluidas las RLAN, capaces de funcionar en interiores y exteriores;
- g) el Informe UIT-R M.2034 que estudia la repercusión que tienen ciertos requisitos de detección de la selección dinámica de frecuencias sobre el comportamiento de los WAS,

* Selección dinámica de frecuencias es un término general utilizado en esta Recomendación para describir técnicas de reducción de la interferencia que permiten, entre otras cosas, la detección y prevención de la interferencia co canal con respecto a los sistemas de radar.

reconociendo

- a) que la banda 5 250-5 350 MHz está atribuida al servicio de radiolocalización a título primario y que la banda 5 250-5 350 MHz está también atribuida a título primario al servicio de exploración de la Tierra por satélite (SETS) (activo);
- b) que la banda 5 470-5 650 MHz está atribuida al servicio de radionavegación marítima a título primario;
- c) que la banda 5 350-5 650 MHz está atribuida al servicio de radiolocalización a título secundario;
- d) que los radares instalados en tierra que se emplean en meteorología están autorizados a funcionar en la banda 5 600-5 650 MHz en pie de igualdad con las estaciones del servicio de radionavegación marítima;
- e) que la banda 5 650-5 725 MHz está atribuida al servicio de radiolocalización a título primario;
- f) que las administraciones pueden tener en cuenta la información detallada sobre la instalación de radares reales al elaborar las directrices para la utilización de la DFS en los WAS en consulta con las administraciones potencialmente afectadas,

observando

- a) que el alto nivel de potencia de RF y la sensibilidad del receptor de los radares del servicio de radiodeterminación junto con la elevada densidad que cabe esperar de los WAS, incluidas las RLAN, no permitiría en general el funcionamiento compatible de dichos WAS, incluidas las RLAN, con los radares en modo cocanal si no se utilizan técnicas de reducción de la interferencia;
- b) que los WAS, incluidas las RLAN, podrían funcionar en estas bandas como dispositivos exentos de licencia, lo que haría aún más difícil controlar su densidad de instalación;
- c) que existen varias normas para las especificaciones RLAN;
- d) que las administraciones pueden considerar procedimientos para confirmar la posibilidad de introducir mecanismos de prevención de la interferencia a fin de lograr un correcto funcionamiento en presencia de sistemas de radar instalados en esta banda,

recomienda

- 1 que para facilitar la compartición con los radares, los WAS, incluidas las RLAN, empleen las técnicas de reducción de la interferencia descritas en el Anexo 1 en las bandas utilizadas por los radares a 5 GHz;
- 2 que las técnicas de reducción de la interferencia satisfagan los requisitos de detección, explotación y respuesta indicados en el § 2 del Anexo 1;
- 3 que cuando realicen estudios de compartición entre radares y WAS, incluidas las RLAN, las administraciones utilicen las metodologías descritas en los Anexos 4, 5, 6 y 7.

NOTA 1 – En el Informe UIT-R M. 2115, que proporciona información sobre los procedimientos aplicados por varias administraciones y/o grupos regionales para verificar el cumplimiento de los requisitos de la DFS, aparece más información relativa a los resultados de los estudios acerca de los requisitos indicados en el *recomienda* 2.

Anexo 1

Utilización de la DFS en los WAS, incluidas las RLAN, para la protección del servicio de radiodeterminación en la banda de 5 GHz

1 Introducción

1.1 DFS

En relación a los estudios sobre la viabilidad de la compartición entre el servicio móvil para los WAS¹ y el servicio de radiodeterminación en las bandas de frecuencias 5 250-5 350 MHz y 5 470-5 725 MHz, los cálculos de balance del enlace han demostrado que se necesita la utilización de técnicas de reducción de la interferencia para permitir la compartición de los WAS con otros servicios tales como los sistemas de radar. Este Anexo describe las técnicas de reducción de la interferencia DFS² como se especifica en las normas RLAN a 5 GHz, basándose los cálculos del comportamiento en realizaciones típicas.

Los WAS y los radares explotados en la banda de 5 GHz se interferirán cuando funcionan con las mismas frecuencias y en emplazamientos cercanos.

Se ha previsto que la DFS:

- asegure una dispersión de la carga a través del espectro disponible del WAS bajo el campo de visión del satélite para reducir los niveles de emisión combinada en los satélites del SFS (enlaces de conexión) y del SETS (activo) procedentes de los WAS;
- evite el funcionamiento cocanal con otros sistemas, principalmente los sistemas de radar.

La ampliación de la utilización de la DFS como se describe aquí permite a los WAS evitar la interferencia con el servicio de radiodeterminación. El principio general aplicado consiste en que los WAS detecten la interferencia e identifiquen las fuentes de interferencia del radar y no utilicen las frecuencias empleadas por el radar.

1.2 Objetivo de la utilización de la DFS con respecto a los radares

El objetivo de utilizar DFS en los WAS es proporcionar la protección adecuada a los radares en la banda de 5 GHz. Ello se logra evitando la utilización de un canal que va a ser ocupado por los equipos de radar basándose en la detección de las señales de radar, o liberando dicho canal.

En el Anexo 3 aparece una discusión sobre los sistemas de radiodeterminación en la gama de 5 GHz utilizados para determinar las características de la DFS.

¹ En esta Recomendación el término «WAS» se refiere a los sistemas de acceso inalámbrico incluidas las RLAN.

² La característica DFS fue especificada inicialmente en las normas RLAN a 5 GHz para reducir la interferencia entre las agrupaciones de RLAN sin coordinar y proporcionar una eficacia espectral optimizada en los sistemas de transmisión de datos de alta capacidad y a alta velocidad binaria.

La implantación de los mecanismos y procedimientos de detección del radar utilizados por los WAS cae fuera del ámbito de este Anexo. Las razones principales de ello son:

- el diseño de los WAS afecta a la implantación;
- la experiencia práctica puede desembocar en la utilización de unos medios innovadores y más eficaces de los que puedan formularse hoy en día;
- distintos fabricantes pueden realizar elecciones de implantación diferentes para lograr un determinado nivel de rendimiento al mínimo coste; por lo tanto, en los documentos reglamentarios sólo deben aparecer los criterios de comportamiento en vez de las especificaciones para un mecanismo en particular.

2 Requisitos de comportamiento de la DFS

Los requisitos de comportamiento de la DFS se establecen en términos de respuesta a la detección de una señal de interferencia.

Los WAS a 5 GHz deben satisfacer los siguientes requisitos de detección y respuesta.

Los procedimientos de cumplimiento de los requisitos deben incorporarse en las normas pertinentes establecidas por la industria para las RLAN.

2.1 Requisitos de detección

El mecanismo de la DFS debe poder detectar señales interferentes por encima de un mínimo umbral de detección DFS de -62 dBm para dispositivos con una máxima p.i.r.e. de < 200 mW y -64 dBm para dispositivos con una máxima p.i.r.e. de 200 mW a 1W^3 promediada en 1 μs .

Se define como la intensidad de señal recibida (dBm) normalizada a la salida de una antena de recepción de 0 dBi, que debe detectarse en la anchura de banda de canal de los WAS.

2.2 Requisitos de funcionamiento

Los WAS deben poder realizar una verificación de disponibilidad de canal. En dicha verificación los WAS permanecen a la escucha de un canal radioeléctrico en particular durante 60 s para detectar si hay un radar funcionando en ese canal radioeléctrico.

Los WAS deben poder realizar una comprobación técnica en servicio que trata de comprobar el canal de funcionamiento para verificar que ningún radar cocanal se ha desplazado o iniciado su funcionamiento dentro del alcance del WAS. Durante la comprobación técnica en servicio, la función de detección del radar realiza una búsqueda continua de señales de radar entre las transmisiones normales de los WAS. Ello exige la utilización de espacios silenciosos entre transmisiones WAS sucesivas (véase el Anexo 4).

Si el WAS no ha estado previamente en funcionamiento o no ha realizado en el canal una comprobación técnica en servicio continua, no debe iniciar la transmisión en ningún canal antes de completar la verificación de disponibilidad de canal.

³ En la práctica, puede que no sea necesario que cada dispositivo incorpore la plena funcionalidad DFS, siempre que tales dispositivos sólo puedan transmitir bajo el control de un dispositivo que asegure el cumplimiento de todos los requisitos de DFS.

2.3 Requisitos de respuesta

Un canal en el que se ha determinado que contiene una señal de radar, ya sea por verificación de disponibilidad de canal o por comprobación técnica en servicio, está sujeto a un periodo de 30 min (periodo de no ocupación) durante el cual no puede ser utilizado por el dispositivo del WAS a fin de proteger los radares de exploración. El periodo de no ocupación debe iniciarse en el instante en que se detecta la señal de radar.

Adicionalmente, en la banda 5600-5650 MHz, si se ha determinado que un canal contiene una señal de radar, es necesario realizar una comprobación técnica continua de 10 min en dicho canal antes de utilizarlo. De no ser así, sería preciso emplear otros métodos adecuados tales como el de exclusión de canal.

El tiempo de desplazamiento de canal se define como el periodo de 10 s que necesita un WAS para interrumpir todas las transmisiones sobre el canal de funcionamiento tras detectar una señal interferente de un valor superior al umbral de detección DFS. Las transmisiones durante este periodo consistirán en tráfico habitual durante un tiempo normalmente inferior a 100 ms y nunca superior a 200 ms tras la detección de la señal de radar. Además, durante el tiempo restante pueden enviarse señales de control y gestión intermitentes para facilitar la liberación del canal de funcionamiento. El tiempo combinado de las señales de control y gestión intermitentes es generalmente inferior a 20 ms.

2.4 Resumen de los requisitos

En el Cuadro 1 aparece un resumen de los requisitos descritos anteriormente. En el Anexo 2 figura un ejemplo de los procedimientos de funcionamiento.

CUADRO 1

Parámetro	Valor
Umbral de detección DFS	-62 dBm para dispositivos con una máxima p.i.r.e. inferior de 200 mW y -64 dBm para dispositivos con una máxima p.i.r.e. de 200 mW a 1W promediada a lo largo de 1 μ s
Tiempo de verificación de disponibilidad de canal	60 s
Periodo de no ocupación	30 min
Tiempo de desplazamiento del canal	≤ 10 s

Anexo 2

Detección de radar y ejemplo de procedimientos DFS asociados

En este Anexo aparece un ejemplo de descripción de un mecanismo DFS.

1 Definiciones

En este Anexo se utilizan las siguientes definiciones:

Canal disponible:	Canal radioeléctrico en el cual una verificación de disponibilidad de canal no ha identificado la presencia de un radar.
Señal de radar recibida:	Señal caracterizada como se indica a continuación: <ul style="list-style-type: none"> – una intensidad de señal recibida es igual o superior al nivel umbral de detección DFS de T_{DFS} (dBm) dentro de la anchura de banda del canal WAS; – una frecuencia de repetición de impulsos en la gama de 200-4 000 impulsos/s; – unas anchuras de impulso nominales en la gama de 1-20 μs.
Canal de funcionamiento:	Una vez que un WAS empieza a funcionar en un canal disponible, dicho canal pasa a ser un canal de funcionamiento.

2 Procedimientos

2.1 Determinación de un canal disponible inicial

Antes de que un WAS transmita, y si no se ha identificado aún un canal disponible, deberá realizar una verificación de disponibilidad de canal en un canal radioeléctrico antes de utilizarlo para la transmisión. En consecuencia, cuando se instala una red y se activa por primera vez, debe realizarse dicha verificación de disponibilidad de canal de manera que se identifique al menos un canal disponible. Una vez identificado dicho canal disponible, el WAS puede iniciar su funcionamiento en dicho canal; la verificación de otros canales radioeléctricos para identificar otros canales disponibles es opcional.

2.2 Inicio de funcionamiento

Una vez que un WAS inicia su funcionamiento en un canal disponible dicho canal pasa a ser el canal de funcionamiento.

2.3 Comprobación técnica del canal de funcionamiento

El WAS realiza la comprobación técnica en servicio para volver a verificar el canal de funcionamiento buscando señales de radar cocanal que puedan haber entrado en el alcance del WAS o hayan iniciado el funcionamiento dentro del canal de funcionamiento.

3 Aspectos de realización

3.1 Detección de la señal de radar

Las señales de radar pueden aparecer en cualquier instante y en presencia de señales WAS cocanal.

Mientras busca un canal disponible inicial, el WAS no estará operativo y ello asegurará una detección rápida y fiable de cualquier señal de radar con la posible excepción de radares giratorios muy lentos. Sin embargo, las señales de estos radares serán detectadas al realizar la comprobación técnica en servicio.

Durante la comprobación técnica en servicio, la función de detección del radar realiza una búsqueda continua de señales de radar, durante las transmisiones WAS normales o en los intervalos entre dichas transmisiones. En el caso de recepción de señales de radar muy débiles, ello puede aumentar el tiempo necesario para detectar la señal de radar. Esto queda reflejado en los requisitos indicados en el Anexo 1.

3.1.1 Protección de radares con salto de frecuencia

Los radares con salto de frecuencia funcionan en una gama de frecuencias muy amplia y con un cambio rápido de la frecuencia de funcionamiento.

El tiempo que necesita un WAS para realizar una detección fiable varía según las características del pulso del radar. En el caso de radares con salto de frecuencia, el tiempo durante el cual el radar ocupa el canal WAS (tiempo de permanencia) también repercute en la probabilidad de detección.

El resultado será uno de los siguientes:

- si el tiempo de permanencia es suficientemente largo, la DFS detecta la señal de radar (véase el Anexo 4) y cesarán las transmisiones del WAS en el canal actual;
- si el tiempo de permanencia es muy corto, puede verse afectada la probabilidad de detección del radar por un WAS en el canal de funcionamiento, dependiendo del número de pulsos que aparecen durante dicho tiempo de permanencia.

3.1.2 Umbral y ganancia de antena

El umbral de detección se define en términos de dBm normalizado a la salida de una antena receptora a 0 dBi. Si el WAS utiliza ganancias de antena más elevadas, debe aumentarse el nivel T_{DFS} añadiendo la ganancia de antena.

3.1.3 Emisiones no esenciales

Se necesitan más estudios para determinar la repercusión sobre la interacción entre los WAS y las emisiones no esenciales de los radares.

3.2 Tiempo de desplazamiento de canal

Tras detectar una señal por encima del umbral de detección, los procedimientos DFS exigen la difusión de instrucciones para cesar todas las transmisiones operativas y realizar un desplazamiento a uno de los canales disponibles identificados mediante la comprobación de disponibilidad de canal. Esta difusión se repetirá el número de veces necesario para asegurar su recepción por todos los dispositivos de los miembros. Parte de la población WAS puede encontrarse en el denominado «modo adormecido» en el cual los dispositivos se despiertan durante intervalos de una duración típica de cientos de milisegundos y máxima de hasta 60 s. Sin tener en cuenta este último caso, la difusión debe repetirse un cierto número de veces durante el tiempo de desplazamiento de canal para asegurar que a todos los efectos prácticos, la totalidad de los dispositivos WAS habrá abandonado el canal.

Anexo 3

Utilización de las características de los radares de radiolocalización, de radionavegación marítima y meteorológicos

En la Recomendación UIT-R M.1638 aparecen las características técnicas de algunos radares meteorológicos, de radiolocalización y de radionavegación marítima que funcionan en las bandas 5 250-5 350 MHz y 5 470-5 725 MHz. Esta información se utiliza para determinar las características técnicas del mecanismo de DFS que va a implantarse en los WAS, considerado necesario para permitir la introducción de dichos WAS en el servicio móvil, en estas bandas de frecuencias utilizadas por los radares. Específicamente, se consideran los radares A a S indicados en la Recomendación UIT-R M.1638, en el desarrollo de las características DFS.

En el Cuadro 1 de la Recomendación UIT-R M.1638 aparecen las atribuciones dentro de la gama de 5 GHz al servicio de radiodeterminación.

Anexo 4

Parámetros y metodología para calcular la probabilidad de detección de sistemas de radiodeterminación por los WAS, incluidos los dispositivos de las RLAN, utilizando DFS en la banda de 5 GHz durante la comprobación técnica en servicio

La siguiente metodología considera la probabilidad de que un dispositivo WAS que funciona en la banda de 5 GHz utilizando DFS detecte con éxito durante la comprobación técnica en servicio un radar a 5 GHz que funciona en el servicio de radiodeterminación.

Paso 1: Se determina el periodo de tiempo durante el cual un dispositivo se encontrará dentro del haz principal de la antena del radar (es decir, anchura de haz a 3 dB/velocidad de exploración de la antena). El Cuadro 2 muestra los parámetros del radar que deben utilizarse como base del estudio. El tiempo de análisis es el periodo durante el cual el WAS está expuesto al haz principal del radar en un barrido basándose en el diagrama de antena del radar y en la velocidad de exploración.

CUADRO 2

Radar	C	K	P	S
Anchura de haz a 3 dB (grados)	0,95	2,5	2,6	2
Velocidad de exploración (grados/s)	36	No aplicable	72	20
Tiempo de análisis (ms)	26	100	36	100

Paso 2: Los radares C, K, P, y S representan los casos más estrictos y pueden utilizarse para definir la compartición con todos los radares que aparecen en el documento sobre características del radar. El radar K no utiliza un tipo de función de exploración de 360°.

Paso 3: Basándose en una distribución de dispositivos WAS que utilizan velocidades de transmisión de datos y longitud de paquetes como las indicadas en el Cuadro 3, se crea una onda que representa el tiempo de transmisión WAS y periodos de escucha de duración $(x) \cdot 9 + 50$ ms, siendo x un número entero aleatorio comprendido entre 2 y 32 (es decir, 31 posibles duraciones discretas uniformemente distribuidas).

CUADRO 3

Ponderación del tiempo de transmisión RLAN

Tamaño del paquete (bytes)	Ponderación
64	0,6
538	0,2
1 500	0,2

Velocidad de transmisión de datos (Mbit/s)	Ponderación
6	0,1
12	0,1
18	0,1
24	0,3
36	0,3
54	0,1

La onda de transmisión WAS para cada tipo de transmisión de paquetes WAS se crea eligiendo aleatoriamente una transmisión por paquetes, utilizando los valores de ponderación indicados en el Cuadro 3 para el tamaño del paquete y la velocidad de transmisión de datos y calculando a continuación el tiempo de transmisión como «tamaño del paquete»/(Velocidad de transmisión de datos · 8). Cada paquete va seguido de un periodo de silencio necesario para que la red WAS facilite la compartición del medio de acceso (es decir, el canal WAS) por los múltiples dispositivos que utilizan la red. Este periodo de silencio está disponible para la comprobación técnica en servicio y se elige de la forma definida anteriormente. A continuación, se crea otro paquete elegido aleatoriamente de la misma forma que el primero que va seguido de otro periodo de silencio. Este proceso se repite hasta que la onda tiene la misma duración que la del periodo durante el cual el dispositivo WAS se encuentra dentro del haz principal de la antena, como se ha calculado en el Paso 1.

Paso 4: Se crea una onda basada en la frecuencia de repetición de impulsos y en la anchura de pulso del radar que va a analizarse. En el Cuadro 4 aparecen los valores de base que deben utilizarse. La onda debe tener la misma duración que la calculada en el Paso 1.

CUADRO 4

Valores del radar de base para determinar la probabilidad de detección

Radar	C	K	P	S
Anchura del pulso (µs)	0,95	1	20	1
frecuencia de repetición de impulsos	200	3 000	500	200

Paso 5: Se determina si se produce un suceso de detección comprobando si los pulsos del radar en la onda del radar simulada están alineados con los periodos de escucha en la onda de la red WAS simulada.

Paso 6: Se repite la simulación varias veces registrando la aparición, o falta de aparición, de sucesos de detección y utilizando estos datos para calcular la probabilidad de detección (es decir, el porcentaje de simulaciones durante el cual se considera que se ha detectado el pulso del radar).

Paso 7: Probabilidad de detección en n rotaciones:

- p : probabilidad de detección en una rotación
- p_n : probabilidad de detección en n rotaciones
- $p_n = 1 - (1 - p)^n$.

Anexo 5

Evaluación de la interferencia utilizando los cálculos de balance del enlace entre un solo dispositivo WAS y sistemas de radiodeterminación en la banda de 5 GHz

1 Antecedentes

Este Anexo trata el caso de la interferencia producida por un solo WAS. Los valores obtenidos de los cálculos en el Anexo se utilizaron como valores de partida en el modelo combinado (véase el Anexo 6) para determinar un umbral de detección.

2 Metodología

Los cálculos presentados en este Anexo se basan en un análisis del balance del enlace. El umbral se determina a partir de dicho análisis suponiendo que debe alcanzarse este umbral cuando el radar puede sufrir interferencia causada por emisiones procedentes de un solo dispositivo WAS (es decir, cuando la señal WAS en el receptor del radar rebasa el nivel de interferencia tolerable por el radar). Ello se basa en la hipótesis de un trayecto de propagación simétrico entre el dispositivo y el radar.

Este método basado en el balance del enlace se considera adecuado para estudiar casos estáticos en los que intervienen un WAS y un radar. Se basa en las Recomendaciones UIT-R SM.337 y UIT-R M.1461 y se aplica al caso específico de la DFS.

3 Cálculo basado en el balance del enlace con radares a partir de la Recomendación UIT-R M.1638

La determinación del máximo nivel de interferencia tolerable procedente de emisiones de un sólo dispositivo WAS en el receptor del radar se basa en la Recomendación UIT-R M.1461, donde se indica que este nivel debe ser inferior a $N + (I/N)$, siendo N el nivel de ruido inherente del receptor del radar e I/N la relación interferencia/ruido (con un valor de -6 dB como se señala en la Recomendación UIT-R M.1461 y en la Recomendación UIT-R M.1638).

El Cuadro de cálculo figura en el Apéndice 1 a este Anexo. En dicho Cuadro, si se ignora el radar J, bajo esas condiciones el umbral de detección necesario es igual a -52 dBm para proteger radares contra un solo dispositivo WAS.

4 Cálculo basado en el balance del enlace para algunos nuevos radares

Además de los radares descritos en la Recomendación UIT-R M.1638, algunas administraciones de la Región 1 han instalado recientemente dos nuevos radares situados en tierra. Se ha dispuesto de algunos parámetros para llevar a cabo los cálculos de balance del enlace. Dichos parámetros aparecen en el Apéndice 2 a este Anexo.

Basándose en los cálculos, se ha determinado que el umbral de detección necesario es de -62 dBm para asegurar que un solo dispositivo WAS de 1 W no produce interferencia a los radares considerados.

5 Posibilidad de un umbral de detección variable

En este Anexo, los cálculos han supuesto un solo WAS en exteriores con una p.i.r.e. de 1 W lo que constituye el análisis del caso más desfavorable de interferencia procedente de una sola fuente. Se ha indicado que un WAS con una p.i.r.e. de 1 W no representa la mayoría de los WAS instalados.

En consecuencia puede introducirse, la idea de un valor umbral de detección variable que cambiará con el nivel de p.i.r.e. del WAS. De acuerdo con la metodología utilizada en este Anexo, el umbral de detección es proporcional a la p.i.r.e. del WAS.

De conformidad con la metodología empleada en este Anexo para hipótesis relativas a un solo dispositivo WAS, el umbral de detección es proporcional a la p.i.r.e. del WAS.

En esas condiciones, por ejemplo, si un WAS de 1 W debe detectar un radar por encima de $-N$ dBm, para un WAS de 200 mW el umbral correspondiente puede fijarse a $-(N - 7)$ dBm.

6 Influencia de la arquitectura del WAS sobre el umbral de detección

En el caso de una arquitectura WAS centralizada, cabe esperar que la DFS será controlada por un dispositivo específico situado en una red o una célula. Puede haber casos en que se producen diferencias significativas en las pérdidas del trayecto de propagación entre un radar y los dispositivos en una red o una célula y en esas circunstancias deja de ser válida la hipótesis del trayecto de propagación simétrico entre el radar y el dispositivo de detección.

Las administraciones deben considerar las medidas necesarias para asegurar que cada uno de los dispositivos WAS de una sola red no causarán interferencia a los radares.

Apéndice I
al Anexo 5

Cálculo del umbral de detección basado en el balance para los radares de la Recomendación UIT-R M.1638

Características	A	C	E	F	G	H 1	H 2	II	II	J	K	L	M	N	O	P	Q
Función	Meteorología	Meteorología	Meteorología	Meteorología	Meteorología	Meteorología	Meteorología	Meteorología	Meteorología	Meteorología	Instrumentación	Instrumentación	Instrumentación	Instrumentación	Instrumentación	Búsqueda de superficie y aérea	Búsqueda de superficie y aérea
Tipo de plataforma	En tierra/ en barco	En tierra	En tierra	En tierra	En tierra	En tierra	En barco	En barco									
Potencia de cresta del transmisor entregada a la antena (kW)	250	250	250	250	250	250	250	250	250	2,25	250	2 800	1 200	1 000	165	360	285
Anchura de banda de la F _{1,an} del receptor (MHz)	0,5	20	0,91	0,6	0,5	0,7	4	0,1	3	10	1	4,8	4	8	8	1,5	10
Polarización de la antena	V	H	H	H	H	H	H	H	H	H	V/Circular levógiro	V/Circular levógiro	V/Circular levógiro	V/Circular levógiro	V/Circular levógiro	H	H
Ganancia del haz principal de la antena (dBi)	39	44	50	40	40	50	50	50	50	35	38,3	54	47	45,9	42	28	30
Altura de la antena (m)	30	10	30	30	30	30	30	30	30	10							
p.i.r.e. del radar (dBm)	123,0	128,0	134,0	124,0	124,0	134,0	134,0	134,0	134,0	98,5	122,3	148,5	137,8	135,9	124,2	113,6	114,5
Factor de ruido del receptor (dB)	7	4	2,3	3	3	3,5	3,5	1,5	1,5	3	6	5	5	11	5	5	10
$N = k T B F$ (dBm)	-110,0	-97,0	-112,1	-113,2	-114,0	-112,0	-104,5	-122,5	-107,7	-101,0	-108,0	-102,2	-103,0	-93,9	-99,9	-107,2	-94,0
$N - 6$ dB	-116,0	-103,0	-118,1	-119,2	-120,0	-118,0	-110,5	-128,5	-113,7	-107,0	-114,0	-108,2	-109,0	-99,9	-105,9	-113,2	-100,0
p.i.r.e. (dBm) exteriores	30																
Control de la potencia de transmisión (TPC) (dB)	0																
Anchura de banda (MHz)	18																
Ganancia de antena (omnidireccional) (dBi)	0																
10 log (Brad/BWAS)	-15,6	0,5	-13,0	-14,8	-15,6	-14,1	-6,5	-22,6	-7,8	-2,6	-12,6	-5,7	-6,5	-3,5	-3,5	-10,8	-2,6
Balances del enlace para una señal WAS recibida en el receptor del radar $N - 6$ dB	185,0	177,0	198,1	189,2	190,0	198,0	190,5	208,5	193,7	172,0	182,3	192,2	186,0	175,8	177,9	171,2	160,0
Umbral de detección necesario	169,4	177,0	185,1	174,4	174,4	183,9	183,9	185,9	185,9	169,4	169,7	186,4	179,4	172,3	174,4	160,4	157,4
	-46,4	-49,0	-51,1	-50,4	-50,4	-49,9	-49,9	-51,9	-51,9	-70,9	-47,4	-38,0	-41,6	-36,4	-50,2	-46,9	-42,9

**Apéndice 2
al Anexo 5**

**Cálculo del umbral de detección basado en el balance del enlace
para un nuevo radar instalado por algunas administraciones
de la Región 1**

RADAR	Función	Exploración aérea
	Tipo de plataforma	En tierra/en vehículo
	Potencia de cresta del transmisor entregada a la antena (kW)	15
	Anchura de banda de la FI _{3 dB} del receptor (MHz)	4
	Polarización de la antena	V
	Ganancia del haz principal de la antena (dBi)	35
	Altura de la antena (m)	10
	p.i.r.e. (dBm)	106,8
	Factor del ruido del receptor (dB)	5
	$N = k T B F$ (dBm)	-103
	$N - 6$ dB	-109
	WAS	p.i.r.e. (dBm) en exteriores
TPC (dB)		0
Anchura de banda (MHz)		18
Ganancia de antena (omnidireccional) (dBi)		0

10 log (Brad/BWAS)	-6,5
Pérdidas de propagación para la señal WAS recibida en el receptor del radar $N - 6$ dB (dB)	175,0
	168,4
Umbral de detección necesario (dBm)	-61,7

Cabe señalar que este Cuadro supone un solo WAS con una p.i.r.e. de 1 W que puede ser el valor de potencia más elevado en una distribución estadística de la p.i.r.e. para una instalación de WAS (por ejemplo, como la descrita en el Cuadro 6 del Anexo 6). Por ejemplo, si se considera una p.i.r.e. más baja (< 100 mW) se obtendrá el correspondiente aumento de 10 dB en el valor de T_{DFS} .

Anexo 6

Parámetros y metodología para realizar los estudios de interferencia combinada en que intervienen WAS, incluidas las RLAN, y sistemas de radiodeterminación en la banda de 5 GHz

Deben utilizarse las siguientes consideraciones a fin de definir la hipótesis de base para realizar los estudios necesarios que determinen los parámetros DFS:

- En los cálculos de interferencia se utilizó la Recomendación UIT-R M.1461.
- Se utilizó el diagrama de antena de radar contenido en el Apéndice 1 a este Anexo.
- Se utilizó el diagrama de antena WAS contenido en el Apéndice 2 a este Anexo.
- En los estudios de compartición, para determinar la interferencia combinada causada a los radares se utilizó la probabilidad de detección (véase el Anexo 4). Esta probabilidad fue fijada para cada intervalo.
- Se utilizó un intervalo de 1°.
- Se utilizaron tres anillos concéntricos para definir la instalación de los WAS como se indica en el Cuadro 5. En cada una de las zonas volumétricas debe utilizarse una distribución uniforme de los dispositivos, incluida la altura.

CUADRO 5

Distribución de usuarios WAS

	Zona urbana	Zona suburbana	Zona rural
Radio desde el centro (km)	0-4	4-12	12-25
Usuarios WAS (%)	60	30	10
Altura del edificio (m)	30	6	6

- Se utilizó un total de 2753 dispositivos WAS funcionando de modo cocanal con un sistema de radiodeterminación en un momento determinado.
- Se utilizó la distribución de potencia WAS indicada en el Cuadro 6.

CUADRO 6

Distribución de potencia WAS

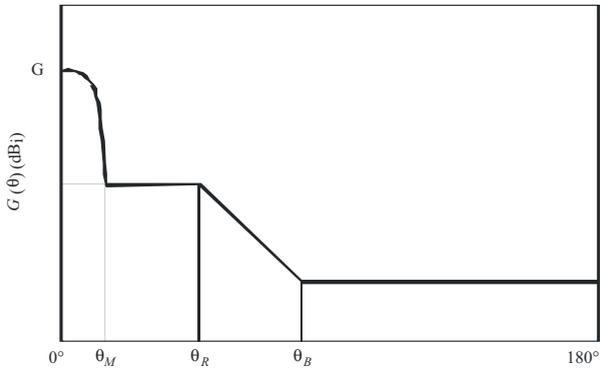
Nivel de potencia	1 W	200 mW	100 mW	50 mW
Usuarios WAS (%)	5	25	40	30

- Se establecieron modelos de radares de seguimiento comenzando por una ubicación y un ángulo de inicio aleatorios y a continuación se les desplazó directamente hacia el horizonte opuesto.
- Se establecieron modelos de radares marítimos empezando en el horizonte de la zona rural realizando un seguimiento hacia el centro de la zona urbana.
- Se establecieron modelos de radares a bordo de aeronaves empezando por el horizonte de la zona rural y realizando un seguimiento hacia el centro de la zona urbana.
- Los estudios se centraron en los siguientes radares:
 - C, I, K, P y S como se definen en la Recomendación UIT-R M.1638.
- Para los radares situados en tierra se utilizó un factor de propagación aleatorio a fin de determinar las pérdidas de trayecto de propagación en cada dispositivo WAS. Se emplearon valores entre 20 y $35 \log D$. Además, se utilizó una atenuación de propagación por edificio/terreno aleatoria. Se empleó un valor entre 0 y 20 dB. Se aplicó una distribución uniforme para determinar estos valores.
- Para los radares a bordo de aeronaves se emplearon unas pérdidas en el espacio libre de más +17 dB.
- Para los radares marítimos se supusieron unas pérdidas en el espacio libre entre +0 y 20 dB.
- Se realizó el cálculo suponiendo visibilidad directa en tierra lisa. No se tuvo en cuenta ningún dispositivo WAS situado más allá de la línea de visibilidad directa.

Apéndice 1 al Anexo 6

No existen actualmente en la UIT diagramas de referencia de antena de radar, por lo tanto se proporciona el siguiente como base. Se utiliza un modelo estadístico de antena de ganancia para determinar la ganancia de la antena de radar en las orientaciones de acimut y elevación. El modelo proporciona la ganancia de antena en función del ángulo con respecto al eje (θ) para una determinada ganancia de antena en el haz principal (G). El modelo incluye algoritmos distintos para antenas de muy alta ganancia, de alta ganancia y de ganancia media, correspondientes a antenas con ganancias superiores a 48 dBi, ganancias comprendidas entre 22 y 48 dBi, y ganancias entre 10 y 22 dBi, respectivamente. La Fig. 1 ilustra la forma general de la distribución de ganancia de antena. Las ecuaciones para los ángulos θ_M (primer lóbulo lateral), θ_R (lateral cercano), y θ_B (lóbulo lateral lejano) aparecen en el Cuadro 7. Las ganancias de antena en función del ángulo con respecto al eje figuran en el Cuadro 8 para antenas de muy alta ganancia, en el Cuadro 9 para antenas de alta ganancia y en el Cuadro 10 para antenas de ganancia media. El ángulo θ viene expresado en grados y todos los valores de las ganancias se expresan en decibelios con respecto a una antena isótropa (dBi).

FIGURA 1



M.1652-01

CUADRO 7

Definiciones de ángulos

Muy alta ganancia ($G > 48$ dBi)	Alta ganancia ($22 < G < 48$ dBi)	Ganancia media ($10 < G < 22$ dBi)
$\theta_M = 50 (0,25 G + 7)^{0,5} / 10^{G/20}$ $\theta_R = 27,466 \cdot 10^{-0,3G/10}$ $\theta_B = 48$	$\theta_M = 50 (0,25 G + 7)^{0,5} / 10^{G/20}$ $\theta_R = 250 / 10^{G/20}$ $\theta_B = 48$	$\theta_M = 50 (0,25 G + 7)^{0,5} / 10^{G/20}$ $\theta_R = 250 / 10^{G/20}$ $\theta_B = 131,8257 \cdot 10^{-G/50}$

CUADRO 8

Ecuaciones para antenas de muy alta ganancia ($G > 48$ dBi)

Intervalo angular (grados)	Ganancia (dBi)
0 a θ_M	$G - 4 \times 10^{-4} (10^{G/10}) \theta^2$
θ_M a θ_R	$0,75 G - 7$
θ_R a θ_B	$29 - 25 \log(\theta)$
θ_B a 180	-13

CUADRO 9

Ecuaciones para antenas de alta ganancia ($22 < G < 48$ dBi)

Intervalo angular (grados)	Ganancia (dBi)
0 a θ_M	$G - 4 \times 10^{-4} (10^{G/10}) \theta^2$
θ_M a θ_R	$0,75 G - 7$
θ_R a θ_B	$53 - (G/2) - 25 \log (\theta)$
θ_B a 180	$11 - G/2$

CUADRO 10

Ecuaciones para antenas de ganancia media ($10 < G < 22$ dBi)

Intervalo angular (grados)	Ganancia (dBi)
0 a θ_M	$G - 4 \times 10^{-4} (10^{G/10}) \theta^2$
θ_M a θ_R	$0,75 G - 7$
θ_R a θ_B	$53 - (G/2) - 25 \log (\theta)$
θ_B a 180	0

**Apéndice 2
al Anexo 6**

Diagramas de antena WAS

El diagrama de antena WAS en orientación acimutal es omnidireccional. Dicho diagrama en orientación de elevación fue determinado mediante examen de los diagramas de antena WAS. El diagrama utilizado se describe a continuación en el Cuadro 11. Obsérvese que la utilización de antenas WAS directivas, dando la misma p.i.r.e., puede traducirse en una menor interferencia causada al receptor del radiodeterminación pero podrían aparecer niveles de interferencia notablemente superiores en el receptor WAS si se produjese un acoplamiento de haz principal a haz principal.

CUADRO 11

Diagrama de antena WAS en elevación

Ángulo de elevación, φ (grados)	Ganancia (dBi)
$45 < \varphi \leq 90$	-4
$35 < \varphi \leq 45$	-3
$0 < \varphi \leq 35$	0
$-15 < \varphi \leq 0$	-1
$-30 < \varphi \leq -15$	-4
$-60 < \varphi \leq -30$	-6
$-90 < \varphi \leq -60$	-5

Para que la mayoría de los dispositivos radien con una p.i.r.e. de 1 W se necesita normalmente una ganancia de antena de 6 dBi. Para este diagrama se proporciona la siguiente descripción de acuerdo con la Recomendación UIT-R F.1336:

$$G(\theta) = \max[G_1(\theta), G_2(\theta)]$$

$$G_1(\theta) = G_0 - 12 \left(\frac{\theta}{\theta_3} \right)^2$$

$$G_2(\theta) = G_0 - 12 + 10 \log \left[\left(\max \left\{ \frac{|\theta|}{\theta_3}, 1 \right\} \right)^{-1,5} + k \right]$$

$$\theta_3 = 107,6 \times 10^{-0,1G_0}$$

siendo:

$G(\theta)$: ganancia de antena (dBi)

θ : ángulo de elevación (degrees)

$k = 0,5$

$G_0 = 6$ dBi.

Anexo 7

Análisis de los resultados de evaluación de la interferencia y recomendación sobre valores umbral de la DFS

Se presenta un resumen de los resultados de simulaciones efectuadas utilizando las metodologías detalladas en los Anexos 5 y 6 para simular, respectivamente, la interferencia estática producida por un dispositivo WAS y la interferencia combinada producida por la instalación de WAS a un receptor de radar afectado, para los radares de 5 GHz pertinentes.

El Cuadro 12 muestra los valores obtenidos de los cálculos del Anexo 5 para el caso de la interferencia producida por un solo WAS.

CUADRO 12

Valores obtenidos de los cálculos del Anexo 5

Radar del Anexo 5	Análisis del balance del enlace del Anexo 5	-62 dBm para dispositivos de 1 W
		-55 dBm para dispositivos de 0,2 W
		-52 dBm para dispositivos de 0,1 W

El Cuadro 13 muestra un resumen de los niveles umbral de protección necesarios resultantes de los cálculos para establecer modelos de la interferencia combinada.

CUADRO 13

Niveles umbral de protección necesarios

Tipo de radar	Hipótesis de simulación	Umbral de DFS para protección (T_{DFS}) (Nota 1)
Radares giratorios A, C, E, F, G, H, I, J Radares P y Q	Norma del Anexo 6	-52 dBm y consideraciones operativas utilizadas por los sistemas de radar
Radar I	Anexo 6 pero la altura de la antena del radar se encuentra entre 500 m y 1000 m	-62 dBm
Radar S	Norma del Anexo 6	Véase la Nota 2
Radar K	Norma del Anexo 6	-67 dBm
	Anexo 6 pero con la mitad de densidad de población	-64 dBm
	Anexo 6 pero todos los dispositivos de 50 mW	-62 dBm

NOTA 1 – Suponiendo una ganancia de antena del receptor normalizada a 0 dBi para el WAS.

NOTA 2 – La situación de compartición entre este radar y el WAS es extremadamente difícil. Los cálculos iniciales basados en los resultados de base muestran que se necesitarían unos valores umbrales de detección de DFS por debajo del ruido de fondo de funcionamiento de los dispositivos de WAS. Tras un debate se determinó que estos sistemas están limitados únicamente a las aeronaves militares. Se acordó no considerar este caso al establecer un requisito del umbral de detección.

Notas sobre parámetros y metodologías utilizados

La repercusión de las variaciones de los parámetros y la metodología puede resumirse de la forma siguiente:

- a) Una reducción a la mitad de la densidad de dispositivos activos da lugar a un incremento de 3 dB en T_{DFS} . De forma similar, duplicando la densidad de dispositivos activos se produce una disminución de 3 dB en T_{DFS} .
 - b) La potencia de transmisión de una sola fuente de interferencia en el cálculo del balance del enlace tiene una repercusión directa dB a dB sobre el umbral de protección requerido. En el análisis combinado, la repercusión depende de la distribución de los niveles de potencia utilizados en la simulación.
 - c) En la mayoría de los casos, la interacción de variables en el modelo combinado no es intuitiva y, por lo tanto, no pueden extraerse conclusiones sencillas de los cambios de una sola variable.
-

RECOMENDACIÓN UIT-R M.1827

Requisitos técnicos y operacionales de las estaciones del servicio móvil aeronáutico (R) limitado a las aplicaciones de superficie en aeropuertos, y para estaciones del servicio móvil aeronáutico limitado a las aplicaciones de seguridad aeronáutica (SA) en la banda 5 091-5 150 MHz

(2007)

Alcance

En esta Recomendación se presentan los requisitos técnicos y operacionales de las estaciones del servicio móvil aeronáutico (R) (SMA(R)) limitado a las aplicaciones de superficie en aeropuertos, y del servicio móvil aeronáutico (SMA) limitado a las aplicaciones de seguridad aeronáutica (SA)¹ en la banda 5 091-5 150 MHz que han de utilizar las administraciones como directrices técnicas para determinar los requisitos de conformidad de las estaciones de todo el mundo.

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que las estaciones aeronáuticas funcionarán a nivel nacional, regional e internacional en todo el mundo;
- b) que la circulación de estaciones aeronáuticas suele estar sometida a una serie de normas y reglamentos nacionales e internacionales, incluida su debida conformidad con las normas técnicas y requisitos operativos mutuamente acordados de la OACI;
- c) que es necesario identificar requisitos técnicos y operativos para efectuar las pruebas de conformidad de las estaciones aeronáuticas;
- d) que la identificación de requisitos técnicos y operativos para las estaciones aeronáuticas sentará unas bases técnicas comunes para las pruebas de conformidad de estaciones aeronáuticas que efectúen las distintas autoridades nacionales, regionales e internacionales, y para el establecimiento de acuerdos de reconocimiento mutuo relativos a la conformidad de las estaciones aeronáuticas;
- e) que los requisitos técnicos y operativos han de llegar a un equilibrio aceptable entre la complejidad de los equipos de radiocomunicaciones y la necesidad de utilizar eficazmente el espectro de radiofrecuencias,

¹ *Terminología:* La SA forma parte del SMA y es un nuevo sistema utilizado exclusivamente para las radiocomunicaciones seguras y confidenciales entre las aeronaves y tierra, previsto para los sistemas que se utilizan en respuesta a la interrupción no permitida por las autoridades pertinentes del funcionamiento de una aeronave.

considerando además

- a) que es necesario otorgar total protección a todos los servicios primarios en la banda 5 091-5 150 MHz;
- b) que los resultados de los estudios realizados en virtud de la Resolución 414 (Rev.CMR-03) demuestran que es posible que el SMA(R) utilice la banda 5 091-5 150 MHz exclusivamente para aplicaciones de superficie en aeropuertos, al igual que el SMA exclusivamente para aplicaciones de SA, a título primario bajo determinadas condiciones;
- c) que la identificación por parte del UIT-R de requisitos técnicos y operativos para las estaciones aeronáuticas en la banda 5 091-5 150 MHz debe evitar que se cause interferencia inaceptable a otros servicios;
- d) que debe ser posible medir y controlar continuamente y con exactitud las características técnicas y operativas,

reconociendo

- a) que la banda 5 000-5 250 MHz está atribuida al servicio de radionavegación aeronáutica a título primario;
- b) que la banda 5 030-5 150 MHz ha de utilizarse para el funcionamiento del sistema de aterrizaje por microondas (MLS), normalizado a nivel internacional, para la aproximación y el aterrizaje precisos; y que los requisitos de este sistema tendrán prioridad sobre cualquier otra utilización que se haga de esta banda, de conformidad con el número 5.444 del Reglamento de Radiocomunicaciones (RR),

recomienda

- 1 que las administraciones utilicen los requisitos técnicos y operativos para las estaciones del SMA(R) utilizadas exclusivamente para las aplicaciones de superficie en aeropuertos en la banda 5 091-5 150 MHz o para las estaciones del SMA utilizadas exclusivamente para las aplicaciones de SA en la banda 5 091-5 150 MHz, que figuran en los Anexos 1 y 2, como directrices para garantizar la compatibilidad con el SFS².

² Dado que también pueden ser aceptables otros límites y que esta Recomendación no abarca todos los requisitos esenciales, queda en estudio.

Anexo 1

Requisitos esenciales para la compatibilidad con las redes del SFS en la banda 5 091-5 150 MHz

A los efectos de los análisis siguientes, en el Cuadro 1 se resumen las características de los receptores del SFS supuestas.

CUADRO 1

Valores de los parámetros utilizados en los cálculos de interferencia de satélite

Parámetro	HIBLEO-4 FL
Temperatura de ruido del receptor de satélite T (K)	550
Zona efectiva de la antena a 5 120 MHz (dBm ²)	-35,6
Discriminación de polarización L_p (dB)	1
Pérdida de alimentación L_{feed} (dB)	2,9
Anchura de banda del receptor de satélite B (MHz)	1,23
Ganancia de la antena del receptor de satélite G_r (dBi)	4

NOTA 1 – El cumplimiento de los límites de dfp definidos a continuación se logrará en condiciones de propagación en el espacio libre.

NOTA 2 – A partir del valor de dfp puede derivarse una máscara de p.i.r.e. aplicando el método del Anexo 2 a la presente Recomendación. Puede considerarse también una simplificación de la máscara de p.i.r.e. resultante.

I En la banda 5 091-5 150 MHz, a fin de no sobrepasar un $\Delta T_s/T_s$ del 2% permisible para el SMA(R) más la SA, las estaciones del SMA(R) y de las estaciones de SA no podrán utilizar la misma frecuencia al mismo tiempo (dentro del campo de visión de un solo satélite no OSG). Habrán de encontrarse los medios prácticos para garantizar que se cumple esta condición teniendo en cuenta que diversas administraciones dentro de una única huella del SFS pueden utilizar el SMA(R) y/o la SA.

II Requisitos adicionales impuestos al SMA(R)

Los siguientes requisitos son las directrices técnicas que habrán de utilizar las administraciones para determinar los requisitos de conformidad de las estaciones de todo el mundo. Pueden ser aceptables otros límites, pero es necesario proseguir los estudios al respecto.

La dfp definida en esta cláusula se basa en garantizar que el incremento de la temperatura de ruido del satélite del SFS (es decir, $\Delta T_s/T_s$) causada por el funcionamiento del SMA(R) no supera el 2% (es decir, -17 dB). El método supone el funcionamiento simultáneo de 250³ transmisores del SMA(R) cocanal dentro del campo de visión de un satélite del SFS.

³ Basado en el supuesto de 500 aeropuertos y un ciclo de trabajo del 50%.

Cálculo del límite de dfp basado en los criterios de protección del SFS ($\Delta T_s/T_s = 2\%$) y el funcionamiento de 250 estaciones del SMA(R)

Asumiendo las características del Cuadro 1 para el SFS, el nivel máximo de interferencia combinada tolerable en la entrada del receptor es $I_{Agg-Rec}$:

$$I_{Agg-Rec} = KTB - 17 \text{ dB} = -157,3 \text{ dB(W/1,23 MHz)}$$

donde:

K : constante de Boltzmann ($1,38 \times 10^{-23}$)

T : temperatura de ruido del receptor

B : anchura de banda del receptor.

Por consiguiente, en la entrada de la antena del receptor de satélite, el máximo nivel de dfp producido por un transmisor del SMA(R) es:

$$\begin{aligned} pfd_{Max} &= I_{Agg-Rec} - Gr + L_{Feed} + L_P - 10 \log_{10}(250) + 10 \log\left(\frac{4\pi}{\lambda^2}\right) \\ &= -157,3 - 4 + 2,9 + 1 - 23,97 + 35,6 \\ &= -145,77 \text{ dBW}/(\text{m}^2 \times 1,23 \text{ MHz}) \end{aligned}$$

donde:

Gr : ganancia de la antena del receptor del SFS

250: número máximo de estaciones del SMA(R) que emiten simultáneamente en la anchura de banda del receptor del SFS.

III Requisitos adicionales impuestos a la SA

Los siguientes requisitos son las directrices técnicas que habrán de utilizar las administraciones para determinar los requisitos de conformidad de las estaciones de todo el mundo. Pueden ser aceptables otros límites, pero es necesario proseguir los estudios al respecto.

La dfp definida en esta cláusula se basa en garantizar que el incremento de la temperatura de ruido del satélite del SFS (es decir, $\Delta T_s/T_s$) causada por el funcionamiento de la SA no supera el 2% (es decir, -17 dB). El método supone el funcionamiento simultáneo de 70 transmisores de la SA cocanal dentro del campo de visión de un satélite del SFS.

Cálculo del límite de dfp basado en los criterios de protección del SFS ($\Delta T_s/T_s = 2\%$) y el funcionamiento de 70 estaciones de la SA

Asumiendo las características del Cuadro 1 para el SFS, el nivel máximo de interferencia combinada tolerable en la entrada del receptor es $I_{Agg-Rec}$:

$$I_{Agg-Rec} = KTB - 17 \text{ dB} = -157,3 \text{ dB(W/1,23 MHz)}$$

donde:

K : constante de Boltzmann ($1,38 \times 10^{-23}$)

T : temperatura de ruido del receptor

B : anchura de banda del receptor.

Por consiguiente, en la entrada de la antena del receptor de satélite, el máximo nivel de dfp producido por un transmisor de la SA es:

$$\begin{aligned} pfd_{Max} &= I_{Agg-Rec} - Gr + L_{Feed} + L_P - 10 \log_{10}(70) + 10 \log\left(\frac{4\pi}{\lambda^2}\right) \\ &= -157,3 - 4 + 2,9 + 1 - 18,45 + 35,6 \\ &= -140,25 \text{ dBW} / (\text{m}^2 \times 1,23 \text{ MHz}) \end{aligned}$$

donde:

- Gr*: ganancia de la antena del receptor del SFS
- 70: número máximo de estaciones de la SA que emiten simultáneamente en la anchura de banda del receptor del SFS.

Anexo 2

Derivación de una máscara de p.i.r.e. en la superficie del hemisferio a partir de un límite de dfp

A la hora de realizar pruebas de los equipos del SMA(R) o la SA para determinar si cumplen un determinado límite de dfp, como los del Anexo 1, puede resultar útil determinar una máscara de p.i.r.e. equivalente que pueda utilizarse para las pruebas.

El límite de dfp puede emplearse para determinar matemáticamente una máscara de p.i.r.e. en la superficie del hemisferio, p.i.r.e. (θ , H), donde θ es el ángulo por encima del plano horizontal local y H la altitud de la aeronave. Esta conversión se realiza en dos etapas. En primer lugar, se convierte θ a un ángulo equivalente por debajo de la horizontal en el satélite, γ . A continuación, se determina la longitud del trayecto de propagación para el ángulo por encima de la horizontal θ y se utiliza para calcular la pérdida por dispersión del trayecto y la p.i.r.e. resultante.

Paso 1: Cálculo de un ángulo por debajo de la horizontal en el satélite en grados, γ , a partir de θ y H :

$$\gamma = \arccos\left((R_e + H) \times \cos\left(\frac{\theta}{R_e + H_{Sat}}\right)\right)$$

donde:

- θ : ángulo por encima de la horizontal en la estación de aeronave
- R_e : radio de la Tierra (6378 km)
- H : altitud de la aeronave (km)
- H_{sat} : altitud del satélite del SFS (km)
- γ : ángulo por debajo de la horizontal en el satélite.

Paso 2: Cálculo del valor de p.i.r.e. a partir del límite de dfp definido:

$$d = \left((R_e + H)^2 + (R_e + H_{sat})^2 - 2(R_e + H)(R_e + H_{sat})\cos(\gamma - \theta) \right)^{1/2}$$

$$\text{p.i.r.e.}(\theta, H) = \text{pfd} + 10 \log_{10}(4 \pi d^2) + 60$$

donde:

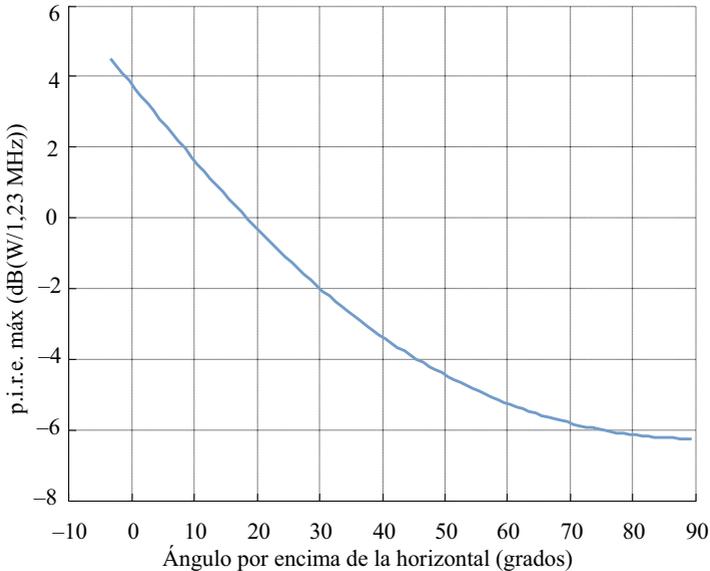
d : distancia entre la estación de aeronave y el punto de la superficie de la Tierra considerado (km)

pfd: límite de dfp (dB(W/(m² · MHz)))

p.i.r.e.: (dB(W/MHz)).

En el gráfico de la Fig. 1 se muestra esta función para una aeronave a 12 km de altitud, a partir del límite de dfp de la Parte III del Anexo 1, y un satélite a una altitud, H_{sat} , de 1 414 km.

FIGURA 1
p.i.r.e. máxima con respecto al ángulo por encima de la horizontal



RECOMENDACIÓN UIT-R M.2013

Características técnicas de los sistemas de radionavegación aeronáutica no OACI que funcionan en torno a 1 GHz y criterios de protección de los mismos

(2012)

Cometido

En esta Recomendación se describen las características técnicas y los criterios de protección de los sistemas del servicio de radionavegación aeronáutica (SRNA) que no están sujetos a las normas de la Organización de Aviación Civil Internacional (OACI) y que funcionan en torno a 1 GHz para su utilización en estudios de compatibilidad. Se abordan los sistemas SRNA no OACI que funcionan en los países mencionados en el número 5.312 del RR y los sistemas de navegación táctica aérea (TACAN).

La Asamblea de Radiocomunicaciones de la UIT,

considerando

- a) que el sistema de navegación táctica aérea (TACAN) es un sistema de radionavegación aeronáutica utilizado a escala nacional en la banda de frecuencias 960-1 215 MHz;
- b) que el sistema TACAN se emplea tanto en aeronaves civiles como militares;
- c) que en la aviación civil el sistema TACAN equivale, desde un punto de vista funcional, al equipo de medición de distancia (DME) normalizado de la OACI;
- d) que el sistema TACAN incorpora más funciones que el DME, entre ellas, la de información de marcación;
- e) que esas funciones adicionales se traducen en características técnicas distintas de las de los DME, que cabría tener en cuenta en los futuros estudios de compatibilidad;
- f) que la utilización del TACAN comprende también aplicaciones a bordo de barcos y en vuelo,

observando

- a) que, de conformidad con la Resolución 417 (CMR-07), ha de darse prioridad al SRNA en la banda de frecuencias 960-1 164 MHz;
- b) que los estudios del UIT-R han demostrado que tras la introducción del servicio móvil aeronáutico (en ruta) (SMA(R)) en la banda de frecuencias 960-1 164 MHz, es necesario llevar a cabo nuevos estudios pormenorizados de compatibilidad, específicos del emplazamiento, entre los sistemas TACAN y SMA(R),

recomienda

que para los estudios de compatibilidad se utilicen las características y los criterios de protección recogidos en los anexos.

Anexo 1

Sistema de navegación táctica aérea

El sistema de radionavegación aeronáutica TACAN se utiliza en el ámbito nacional entre 960 y 1 215 MHz. Consta de un interrogador a bordo de una aeronave y de una radiobaliza que le responde. En la mayoría de los casos, las radiobalizas TACAN son fijas y están instaladas en tierra, si bien se utilizan asimismo radiobalizas móviles marítimas y aeronáuticas. Dependiendo de la potencia isotropa radiada equivalente (p.i.r.e.) generada y del diseño del interrogador pueden lograrse alcances oblicuos de hasta 400 millas náuticas (740 km), aunque en la práctica ese alcance se ve limitado a la máxima distancia de visibilidad directa radioeléctrica (RLOS). La unidad a bordo de la aeronave transmite periódicamente a las instalaciones (radiobalizas) en tierra pares de impulsos, denominados impulsos de interrogación. Los impulsos TACAN tienen una anchura de 3.5 μ s en los puntos situados a media amplitud. La separación entre un par de impulsos de interrogación es de 12 μ s (canal X) ó 36 μ s (canal Y). La estación en tierra, tras recibir un par de impulsos de interrogación, medirá la forma y la separación de los impulsos. Si los valores obtenidos están dentro de los límites aceptados transmitirá una respuesta con un retardo fijo y un desplazamiento de frecuencia de ± 63 MHz con respecto a la frecuencia de interrogación, dependiendo del canal escogido en el código del impulso. La separación de los impulsos de respuesta de la radiobaliza es de 12 μ s (canal X) y 30 μ s (canal Y). Tras recibir la respuesta, el interrogador calculará la distancia oblicua instantánea a la radiobaliza a partir del tiempo transcurrido entre la transmisión de la interrogación y la recepción de los pares de impulsos de respuesta.

La radiobaliza transmitirá muchas respuestas, dado que será interrogada por un gran número de aeronaves. Cada interrogador genera un patrón único variante, dentro de ciertos límites, el intervalo de tiempo entre los pares de impulsos para evitar la generación de respuestas sincronas. Gracias a este principio, cada plataforma es capaz de reconocer entre todos los pares de impulsos las respuestas iniciadas por su propio interrogador.

Las radiobalizas TACAN transmiten un código Morse identificativo. El tono de identificación se utiliza en los interrogadores a bordo de las aeronaves para verificar si la lectura de la distancia ha sido realizada por la radiobaliza apropiada. Además de las respuestas de los impulsos, la adecuada recepción del tono de identificación es asimismo una condición importante para el buen funcionamiento de los interrogadores TACAN.

Además de las mediciones de distancia, el sistema TACAN también proporciona información relativa a la marcación de acimut. La información de marcación se facilita modulando en amplitud los impulsos transmitidos por la radiobaliza en tierra. Esa modulación de impulsos en amplitud (MIA) se lleva a cabo mediante una antena de la radiobaliza que efectúa un barrido mecánico o electrónico. La variación del diagrama de radiación en acimut en forma de lóbulos de antena de 15 Hz y 135 Hz con un índice de modulación máxima disponible del 55% reducirá el nivel de la señal de los impulsos de respuesta hasta en 10,7 dB por debajo del nivel máximo de p.i.r.e. de los impulsos sin MIA. Para que el interrogador pueda decodificar la orientación del diagrama de radiación de la antena con respecto a la referencia norte de la MIA, la radiobaliza transmite 900 pares de impulsos adicionales consistentes en un grupo de impulsos con referencia norte (NRPG) y varios grupos de impulsos de referencia precisa (RPG). Con objeto de obtener información de marcación precisa y poder responder, como mínimo, a 100 aeronaves con una eficiencia de respuesta del 70%, ha de transmitirse un número constante de 3 600 pares de impulsos, como mínimo.

El sistema TACAN se utiliza para la navegación aeronáutica en aeronaves estatales y de aviación civil. El equipo TACAN utilizado en aviación civil es equivalente, desde un punto de vista funcional, al DME normalizado de la OACI. Las características de los sistemas TACAN figuran en el Cuadro 1.

CUADRO 1
Características típicas de las estaciones TACAN

Objetivo	Unidades	Sistemas de radiocomunicaciones para la navegación aérea (960-1 215 MHz)					
		Tierra-aeronave	Aeronave-Tierra	Tierra-aeronave marítimo	Aeronave-Tierra marítimo	Aeronave –aeronave	
Sentido de la transmisión radioeléctrica							
Gama de frecuencias de funcionamiento	(MHz)	962-1 213	1 025-1 150	962-977	1 025-1 088	1 025-1 151	
Alcance (limitado a la RLOS)	(km)	hasta 600	hasta 600	hasta 600	hasta 600	hasta 740	
Información transmitida		Señales respuesta de distancia y marcación, Información identificativa	Señal de petición de distancia y marcación	Señales respuesta de distancia y marcación, Identificación	Señal de petición de distancia y marcación	Señales respuesta de distancia y marcación, Identificación	
Características del transmisor							
Nombre de la estación		Radiobaliza	Interrogador	Radiobaliza	Interrogador	Radiobaliza	
Altura sobre el suelo	(m)	3 (10 pies)	hasta 18 288 (60 000 pies)	3 (10 pies)	hasta 18 288 (60 000 pies)	hasta 18 288 (60 000 pies)	
Tipo de señal		En régimen de impulsos	En régimen de impulsos	En régimen de impulsos	En régimen de impulsos	En régimen de impulsos	
Separación de canal	(MHz)	1	1	1	1	1	
Tipo de modulación		Forma del impulso y separación del par de impulsos	Forma del impulso y separación del par de impulsos	Forma del impulso y separación del par de impulsos	Forma del impulso y separación del par de impulsos	Forma del impulso y separación del par de impulsos	
Potencial del transmisor (en régimen de impulsos)	(dBW)	39 (máx.)	33 (máx.)	39 (máx.)	33 (máx.)	33 (máx.)	
Longitud del impulso	(µs)	3,5 ± 0,5 (50% de amplitud)	3,5 ± 0,5 (50% de amplitud)	3,5 ± 0,5 (50% de amplitud)	3,5 ± 0,5 (50% de amplitud)	3,5 ± 0,5 (50% de amplitud)	
Ciclo de trabajo típico	(%)	2,52	0,105	2,52	0,105	0,735	

CUADRO 1

Sistemas de radiocomunicaciones para la navegación aérea (960-1 215 MHz)					
Objetivo	Unidades	Agrupación circular	Omnidireccional	Agrupación circular	Omnidireccional
Tipo de antena					
Ganancia de antena típica	dB _i	6	0	6	0
Características del receptor					
Estación receptora		Estación a bordo de aeronave	Estación en tierra de aeropuerto y en ruta	Estaciones a bordo de aeronave	Estación marítima
Gama de frecuencias de funcionamiento	(MHz)	962-1 213	1 025-1 150	962-977	1 025-1 088
Altura sobre el suelo	(m)	hasta 20 880 (60 000 pies)	3 (10 pies)	hasta 20 880 (60 000 pies)	3 (10 pies)
Anchura de banda del receptor de 3 dB	(MHz)	2	2-4,5	2	2-4,5
Ganancia máx./mín. de antena	(dB _i)	5,4/0	9,1/4,1	5,4/0	9,1/4,1
Polarización		Vertical	Vertical	Vertical	Vertical
Sensibilidad del receptor	(dBW)	-122	-122	-122	-122
Nivel máximo de interferencia aceptable basado en la potencia recibida	(dBW)	-129	-130	-129	-130
					Estación a bordo de aeronave
					1 025-1 151
					hasta 20 880 (60 000 pies)
					2-4,5
					5,4/0
					Vertical
					-122
					-129

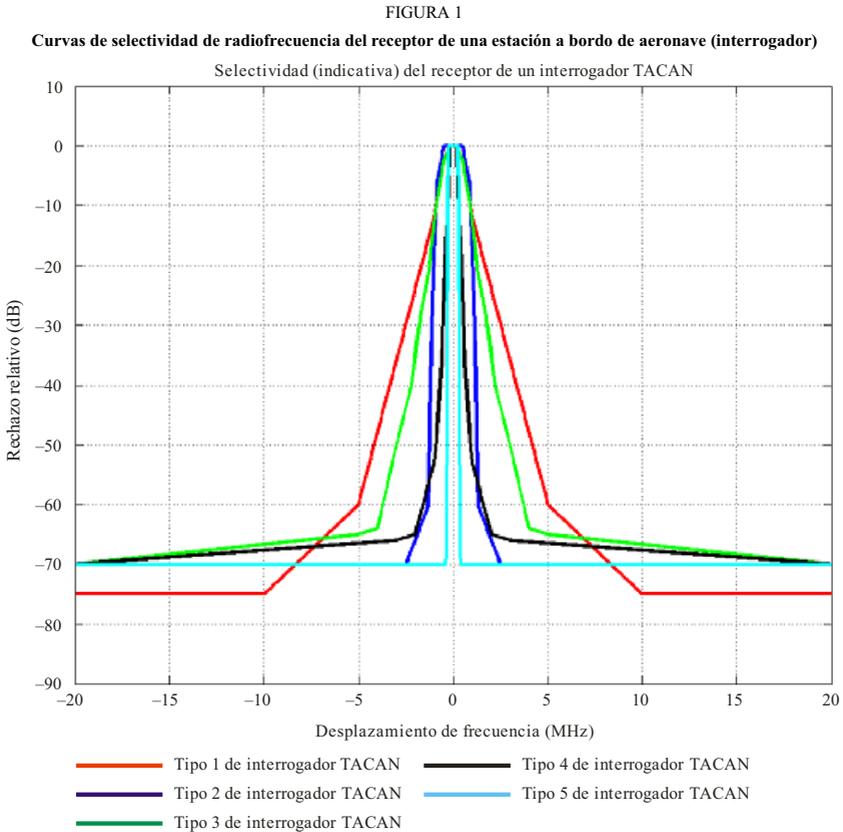
NOTA – Las relaciones de protección que figuran en el Cuadro 1 corresponden a señales sin régimen de impulsos. En el caso de las señales en régimen de impulsos es necesario efectuar estudios adicionales. A este respecto, las señales cuya duración de impulso supera los 50 µs se consideran señales sin régimen de impulsos o continuas.

NOTA – La ganancia de la antena a bordo de la aeronave se basa en lo dispuesto en la UIT-R M.1642-1.

NOTA – Las mediciones efectuadas en algunos dispositivos TACAN demostraron que la sensibilidad de los sistemas TACAN con respecto a los valores de la distancia y los ángulos sólo varía en 3 dB en el caso de los receptores del interrogador TACAN (-90 dBm para la distancia y -87 dBm para la medición angular).

Varias administraciones han instalado un gran número de equipos TACAN, tanto estaciones en tierra (radiobalizas) como estaciones a bordo de aeronaves (interrogadores). Las características técnicas reales de cada equipo varían según el tipo. Un factor importante que determina el efecto de la interferencia es la curva de selectividad del receptor. En la Figura 1 se muestran las curvas de selectividad del receptor para cinco tipos de interrogadores TACAN. Puede apreciarse la gran variación de selectividad entre cada tipo de receptor TACAN. En los estudios de compatibilidad deberían tenerse en cuenta todos los tipos de interrogadores TACAN para garantizar la protección suficiente de esta aplicación del servicio de radionavegación aeronáutica (SRNA), incluida la función de determinación de distancia y acimut.

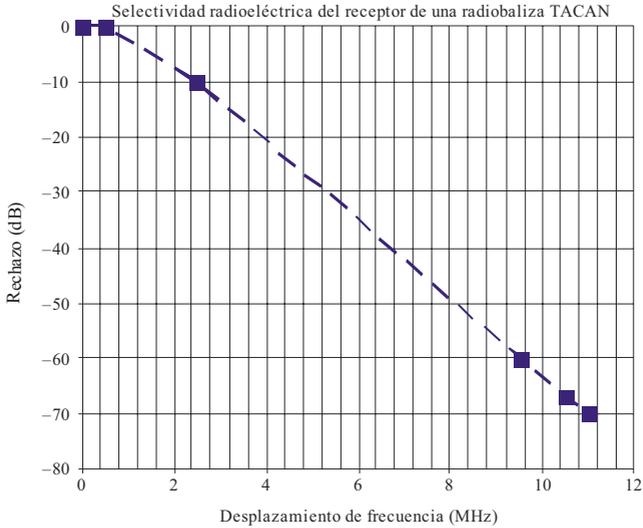
La Figura 2 muestra la curva de selectividad de un receptor para una radiobaliza TACAN típica. Su selectividad es inferior a la de los receptores de los interrogadores TACAN.



F.5-1007-01

FIGURA 2

Curvas de selectividad de radiofrecuencia del receptor de una estación en tierra (radiobaliza)



F.5-1007-02

Anexo 2

Sistemas no OACI de radionavegación aeronáutica en funcionamiento en los países mencionados en el número 5.312 del RR

Los países mencionados explícitamente en el número 5.312 del RR utilizan los siguientes tipos de sistemas de radionavegación aeronáutica:

- Tipo 1: los sistemas SRNA de este tipo son los sistemas de radiogoniometría y determinación de distancia. Estos sistemas están diseñados para calcular el acimut y la distancia oblicua de una aeronave, así como para la vigilancia de zona y navegación entre aeronaves. Constan de estaciones a bordo de aeronaves y de estaciones en tierra. Las estaciones a bordo de aeronaves generan señales de petición que se transmiten mediante antenas omnidireccionales y se reciben en estaciones en tierra del SRNA, que funcionan también en modo omnidireccional. Las estaciones en tierra generan y transmiten señales de respuesta que contienen datos de acimut/distancia. Esas señales se reciben y decodifican en estaciones del SRNA a bordo de aeronaves. Las estaciones del primer tipo transmiten las señales de petición de datos sobre acimut/distancia fuera de la banda de frecuencias 960-1 164 MHz. Tras recibir una señal de petición, las estaciones en tierra del SRNA utilizan la banda de frecuencias 960-1 164 MHz únicamente para transmitir la información de distancia que ha de recibirse en las estaciones SRNA a bordo de aeronaves. Por lo tanto, los sistemas ARNS del primer tipo utilizan la banda de frecuencias 960-1 164 MHz únicamente para transmitir las señales en sentido tierra-aire. El alcance máximo de los sistemas ARNS

del primer tipo es de 400 km. Está previsto que se interrumpa la utilización de los SRNA de tipo 1 anteriormente mencionados en algunos países citados en el número 5.312 del RR.

- Tipo 2: comprende sistemas SRNA de radiogoniometría y determinación de distancia, concebidos para los mismos objetivos que los sistemas SRNA del primer tipo. La diferencia fundamental con respecto a las estaciones de este segundo tipo de sistemas es que las señales de petición son transmitidas por las estaciones a bordo de aeronaves en la misma banda de frecuencias que la de las señales transmitidas desde las estaciones en tierra. Además, las estaciones SRNA en tierra de este tipo pueden funcionar tanto en modo direccional como en modo omnidireccional. El modo direccional proporciona un mayor número de canales operacionales a las estaciones del SRNA. La distancia máxima de funcionamiento del primer tipo de sistemas SRNA es de 400 km. Se prevé utilizar toda la banda de frecuencias 960–1 164 MHz atribuida al SRNA en aras de una utilización más flexible del segundo tipo de sistemas SRNA. La aplicación del filtro de sintonización de banda ancha en la parte frontal del receptor SRNA constituye una peculiaridad de diseño del segundo tipo de sistemas SRNA, que obedece a la necesidad de recibir varias señales simultáneamente a través de diversos canales. La anchura de banda de 3 dB de ese filtro es de 22 MHz y permite recibir simultáneamente 5 canales, como máximo, entre 30 canales superpuestos de 4,3 MHz cada uno. La utilización simultánea del filtro de banda ancha y del correlador permite medir con mayor precisión los datos de posición de la aeronave y aumentar la relación portadora/ruido en la parte frontal del receptor. Este segundo tipo de sistemas SRNA sólo puede emplearse en algunos países mencionados en el número 5.312 del RR.
- Tipo 3: los sistemas SRNA de este tipo se utilizan en las etapas de vuelo de aproximación y aterrizaje. Proporcionan funciones de control de rumbo, distancia y radioalineación de descenso en las citadas etapas de vuelo. Las estaciones en tierra de este tercer tipo de SRNA funcionan tanto en modo direccional como en modo omnidireccional. El alcance de este tipo de sistemas SRNA es inferior a los 60 km. La banda de frecuencias 960-1 164 MHz se utiliza para el funcionamiento de los canales de control de la radioalineación de descenso y la distancia entre estaciones del SRNA a bordo de aeronaves y estaciones en tierra. Este tercer tipo de sistemas SRNA sólo puede emplearse en algunos países mencionados en el número 5.312 del RR.

En el Cuadro 2 que sigue a continuación figura una breve descripción técnica de las estaciones del SRNA.

Las estaciones de los sistemas no OACI que utilizan enlaces aire-tierra y tierra-aire constan de receptores y transmisores en tierra y a bordo de aeronaves.

CUADRO 2

Características típicas de las estaciones del SRNA que funcionan en los países mencionados en el número 5.312 del RR

Características del sistema SRNA		Tipo 1	Tipo 2		Tipo 3	
Objetivo	Unidades	Radiosistemas de navegación de corto alcance	Radiosistemas de navegación de corto alcance		Radiosistemas de aproximación y aterrizaje	
Gama de frecuencias de funcionamiento		960-1 000,5	960-1 164			
Sentido de la transmisión radioeléctrica	(MHz)	«Tierra-aeronave»	«Tierra-aeronave»	«aeronave-Tierra»	«Tierra-aeronave»	«aeronave-Tierra»
Gama de funcionamiento		hasta 400	hasta 400	hasta 400	hasta 45	hasta 45
Información transmitida	(km)	Transmisión de señales acimutales, señales de respuesta sobre distancia y petición de indicación	Transmisión de señales acimutales, señales de respuesta sobre distancia y petición de indicación	Transmisión de señales de petición de distancia y señales de respuesta sobre indicación	Transmisión de señales en la radioalineación de descenso, canales de rumbo y señales de respuesta sobre distancia	Transmisión de la petición de distancia
Características del transmisor						
Nombre de la estación		Estaciones en tierra en aeropuerto y de trayecto en ruta	Estaciones en tierra en aeropuerto y de trayecto en ruta	Estación a bordo de aeronave	Estación en tierra en aeropuerto	Estación a bordo de aeronave
Clase de transmisión		700KPXX	4M30P1N	4M30P1D	700KP0X; 4M30P1N	700KP0X; 4M30P1N
Separación de canal	(MHz)	0,7	0,7	0,7	0,7	2
Tipo de modulación		En régimen de impulsos	En régimen de impulsos	En régimen de impulsos	En régimen de impulsos	En régimen de impulsos
Potencia del transmisor (en régimen de impulsos)	(dBW)	20-45	29-39	27-33	3-30	5-33
Ciclo de trabajo	(%)	0,018; 0,066	0,064 – 0,3	0,00765	0,04; 0,025	0,009
Potencia media a la salida (mín./máx.)	(dBW)	7,6 / 13,2	7,1/13,8	-8,2	-4/-6	-7,5
Longitud del impulso	(µs)	1,5; 5,5	1,25; 1,5; 5,5	1,5	1,7	1,7

CUADRO 2

Características del sistema SRNA		Tipo 1	Tipo 2		Tipo 3	
Objetivo	Unidades	Radiosistemas de navegación de corto alcance	Radiosistemas de navegación de corto alcance		Radiosistemas de aproximación y aterrizaje	
Tipo de antena		omnidireccional	en agrupación	omnidireccional	en agrupación	omnidireccional
Ganancia máx./mín. de antena	(dBi)	6/0	15,6	3/-10	10/0	1,5/-3
Altura sobre el suelo	(m)	10	10	hasta 12 000	10	hasta 12 000
Características del receptor						
Estación receptora		Estación a bordo de aeronave	Estación a bordo de aeronave	Estaciones en tierra en aeropuerto y de trayecto en ruta	Estación a bordo de aeronave	Estación en tierra de aeropuerto
Estación en tierra de aeropuerto	(m)	hasta 12 000	hasta 12 000	10	hasta 12 000	10
Anchura de banda del receptor de 3 dB	(MHz)	1,5	22	22	7	7
Temperatura de ruido del receptor, K	(K)	400	1 060	550	400	400
Ganancia máx./mín. de antena	(dBi)	1,5/-3	3/-10	14	1,5/-3	10/0
Polarización		horizontal	horizontal	horizontal	horizontal	horizontal
Sensibilidad del receptor	(dBW)	-120	-118	-125	-110...-120	-113
Relación de protección portadora/ruido	(dB)	25	17	20	25	25

NOTA – Las relaciones de protección que figuran en el Cuadro 2 corresponden a señales distintas a impulsos. En el caso de las señales en régimen de impulsos es necesario efectuar estudios adicionales. A este respecto, las señales cuya duración de impulso supera los 50 μ s se consideran señales sin impulsos o continuas.

**Lista de las disposiciones reglamentarias, números y Resoluciones inclusive,
que incorporan por referencia Recomendaciones UIT-R**

Recomendación UIT-R	Título de la Recomendación	Disposiciones y notas del RR con Recomendaciones UIT-R contenidas en el Volumen 4 del RR
TF.460-6	Emisiones de frecuencias patrón y señales horarias	Número 1.14
M.476-5	Equipos telegráficos de impresión directa en el servicio móvil marítimo	Números 19.83, 19.96A, 51.41
M.489-2	Características técnicas de los equipos de radiotelefonía en ondas métricas utilizados en el servicio móvil marítimo con una separación de 25 kHz entre canales adyacentes	Números 51.77, 52.231 , Apéndice 18 (<i>Notas generales, e</i>)
M.492-6	Procedimientos de explotación para la utilización de equipos telegráficos de impresión directa en el servicio móvil marítimo	Número 56.2
P.525-2	Cálculo de la atenuación en el espacio libre	Número 5.444B (a través de la Resolución 748 (Rev.CMR-12))
P.526-11 *	Propagación por difracción	Número 5.444B (a través de la Resolución 748 (Rev.CMR-12))
M.541-9	Procedimientos de explotación para la utilización de equipos de llamada selectiva digital en el servicio móvil marítimo	Números 51.35, 52.112, 52.149, 52.153, 54.2
M.585-6 (Anexo 1)	Asignación y uso de identidades del servicio móvil marítimo	Números 19.99, 19.102, 19.111
M.625-3	Equipos telegráficos de impresión directa que emplean la identificación automática en el servicio móvil marítimo	Números 19.83, 51.41
M.633	Características de transmisión de un sistema de radiobalizas de localización de siniestros por satélite (RLS por satélite) que utiliza un sistema de satélites en la banda de 406 MHz	Número 34.1
S.672-4	Diagramas de radiación de antenas de satélite para utilizar como objetivo de diseño en el servicio fijo por satélite que emplea satélites geoestacionarios	CUADRO 22-2 (y número 22.5D.3), CUADRO 22-3 (y número 22.5F.3)
M.690-1	Características técnicas de las radiobalizas de localización de siniestros (RLS) que funcionan con frecuencias portadoras de 121,5 MHz y 243 MHz	Apéndice 15 (Cuadro 15-2)
P.838-3	Modelo de la atenuación específica debida a la lluvia para los métodos de predicción	Apéndice 30A (Anexo 3 § 2.2 Paso 6)

Recomendación UIT-R	Título de la Recomendación	Disposiciones y notas del RR con Recomendaciones UIT-R contenidas en el Volumen 4 del RR
M.1084-4	Soluciones provisionales para la utilización más eficaz de la banda 156-174 MHz por las estaciones del servicio móvil marítimo	Apéndice 18 (NOTA B) (anterior al cuadro)
SM.1138	Determinación de las anchuras de banda necesarias, con inclusión de ejemplos de cálculo de las mismas y ejemplos conexos de denominación de emisiones	Apéndice 1 (§ 1 y § 2)
SA.1154	Disposiciones para proteger los servicios de investigación espacial (IE), operaciones espaciales (OE) y exploración de la Tierra por satélite (ETS) y facilitar la compartición con el servicio móvil en las bandas 2 025-2 110 MHz y 2 200-2 290 MHz	Número 5.391
M.1171	Procedimientos de radiotelefonía en el servicio móvil marítimo	Números 52.192, 52.195, 52.213, 52.224, 52.234, 52.240, 57.1
M.1172	Abreviaturas y señales diversas que habrán de utilizarse para las radiocomunicaciones en el servicio móvil marítimo	Número 19.48
M.1173	Características técnicas de los transmisores de banda lateral única utilizados para la radiotelefonía en el servicio móvil marítimo, en las bandas comprendidas entre 1 606,5 kHz (1 605 kHz en la Región 2) y 4 000 kHz y entre 4 000 kHz y 27 500 kHz	Números 52.181, 52.229 , Apéndice 17 (Anexo 1, Parte B, sección I § 2 y § 6)
M.1174-2	Características técnicas de los equipos utilizados para las comunicaciones a bordo de barcos en las bandas comprendidas entre 450 y 470 MHz	Números 5.287, 5.288
M.1187-1	Método de cálculo de la región potencialmente afectada para una red del servicio móvil por satélite que funcione en la gama de 1-3 GHz y utilice órbitas circulares	Apéndice 4 (Anexo 2 punto C.11.b)
S.1256	Metodología para determinar la densidad de flujo de potencia total máxima en la órbita de los satélites geoestacionarios en la banda 6 700-7 075 MHz producida por enlaces de conexión de sistemas de satélites no geoestacionarios del servicio móvil por satélite en el sentido de transmisión espacio-Tierra	Número 22.5A
RS.1260-1	Posibilidad de compartición entre sensores activos a bordo de vehículos espaciales y otros servicios en la gama 420-470 MHz	Número 5.279A
BO.1293-2	Límites de protección y métodos de cálculo correspondientes para la interferencia causada a los sistemas de radiodifusión por satélite en los que intervienen emisiones digitales	Apéndice 30A (Anexo 3 § 3.3), Apéndice 30 (Anexo 5 § 3.4)

Recomendación UIT-R	Título de la Recomendación	Disposiciones y notas del RR con Recomendaciones UIT-R contenidas en el Volumen 4 del RR
S.1340	Compartición entre los enlaces de conexión del servicio móvil por satélite y el servicio de radionavegación aeronáutica en el sentido Tierra-espacio en la banda 15,4-15,7 GHz	Número 5.511C
S.1341	Compartición entre los enlaces de conexión del servicio móvil por satélite y el servicio de radionavegación aeronáutica en el sentido espacio-Tierra en la banda 15,4-15,7 GHz y protección del servicio de radioastronomía en la banda 15,35-15,4 GHz	Número 5.511A
S.1428-1	Diagramas de radiación de referencia de estación terrena del SFS para su utilización en la evaluación de interferencias relativas a satélites no OSG en las bandas de frecuencias entre 10,7 GHz y 30 GHz	CUADRO 22-1A , CUADRO 22-1B , CUADRO 22-1C (y número 22.5C.6)
BO.1443-2	Diagramas de antena de referencia de estación terrena del servicio de radiodifusión por satélite para utilizar en la evaluación de la interferencia entre satélites no geoestacionarios en las bandas de frecuencias incluidas en el Apéndice 30 del RR	CUADRO 22-1D (y número 22.5C.11)
M.1583-1	Cálculo de la interferencia entre los sistemas no geoestacionarios del servicio móvil por satélite o del servicio de radionavegación por satélite y los emplazamientos de los telescopios de radioastronomía	Número 5.443B (a través de la Resolución 741 (Rev.CMR-12)), App4 Anexo 2 (punto A.17.b.3) (a través de la Resolución 741 (Rev.CMR-12))
S.1586-1	Cálculo de los niveles de emisión no deseada producidos por un sistema del servicio fijo por satélite no geoestacionario en localizaciones de radioastronomía	Número 5.551H
F.1613	Requisitos de operación y de instalación para sistemas de acceso inalámbrico fijo del servicio fijo en la Región 3 para asegurar la protección de sistemas del servicio de exploración de la Tierra por satélite (activo) y del servicio de investigación espacial (activo) en la banda 5 250-5 350 MHz	Número 5.447E
RA.1631	Diagrama de antena de referencia de radioastronomía para uso en el análisis de compatibilidad entre sistemas no OSG y estaciones del servicio de radioastronomía basado en el concepto de dfpe	Número 5.208B (a través de la Resolución 739 (Rev.CMR-07)), número 5.443B (a través de la Resolución 741 (Rev.CMR-12)), número 5.551H , App4 Anexo 2 (punto A.17.b.3) (a través de la Resolución 741 (Rev.CMR-12))

Recomendación UIT-R	Título de la Recomendación	Disposiciones y notas del RR con Recomendaciones UIT-R contenidas en el Volumen 4 del RR
RS.1632	Compartición en la banda 5 250-5 350 MHz entre el servicio de exploración de la Tierra por satélite (activo) y los sistemas de acceso inalámbrico (incluidas las redes radioeléctricas de área local) en el servicio móvil	Número 5.447F
M.1638	Características y criterios de protección para estudios de compartición de los radares de radiolocalización, radionavegación aeronáutica y meteorológicos que funcionan en las bandas de frecuencia entre 5 250 y 5 850 MHz	Números 5.447F, 5.450A
M.1642-2	Metodología para evaluar el valor máximo de la densidad de flujo de potencia equivalente combinada de una estación del servicio de radionavegación aeronáutica procedente de todos los sistemas del servicio de radionavegación por satélite que funcionan en la banda 1 164-1 215 MHz	Números 5.328A (a través de la Resolución 609 (Rev.CMR-07))
M.1643	Requisitos técnicos y operacionales de las estaciones terrenas de aeronave del servicio móvil aeronáutico por satélite incluidas las que utilizan transpondedores de redes del servicio fijo por satélite en la banda de frecuencias 14-14,5 GHz (Tierra-espacio)	Número 5.504B (hace referencia al Anexo 1, Parte C de la Rec. UIT-R M.1643), números 5.504C, 5.508A y 5.509A (hacen referencia al Anexo 1, Parte B de la Rec. UIT-R M.1643)
M.1652-1 (Anexo 1)	Selección dinámica de frecuencias (DFS) en sistemas de acceso inalámbrico, incluidas las redes radioeléctricas de área local, para proteger el servicio de radio-determinación en la banda de 5 GHz	Número 5.446A (a través de la Resolución 229 (Rev.CMR-12))
M.1827	Requisitos técnicos y operacionales de las estaciones del servicio móvil aeronáutico (R) limitado a las aplicaciones de superficie en aeropuertos, y para estaciones del servicio móvil aeronáutico limitado a las aplicaciones de seguridad aeronáutica (SA) en la banda 5 091-5 150 MHz	Número 5.444B (a través de la Resolución 748 (Rev.CMR-12))
M.2013	Características técnicas de los sistemas de radionavegación aeronáutica no OACI que funcionan en torno a 1 GHz y criterios de protección de los mismos	Número 5.327A (a través de la Resolución 417 (Rev.CMR-12))



Impreso en Suiza
Ginebra, 2012
ISBN 978-92-61-14023-6