

DOKŁADNIEJSZE POZGEO

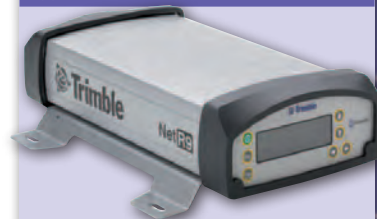
7 listopada 2011 r. uruchomiono wersję 2.07 oprogramowania Automatic Postprocessing Software for Trimble Application działającego na potrzeby serwisu POZGEO w ASG-EUPOS. Zostało ono przystosowane do współpracy z modelami jonosfery udostępnianymi przez IGS (International GNSS Service). Ich zastosowanie ma na celu poprawę obliczeń przeprowadzanych z wykorzystaniem odbiorników jednoczęstotliwościowych (GPS L1), na które jonosfera ma znaczący wpływ.

Funkcja ta jest szczególnie przydatna w okresie zwiększonej aktywności Słońca (do końca 2013 r.). Uwzględnienie modeli powinno poprawić także – choć w mniejszym stopniu – wyniki opracowania obserwacji wykonanych odbiornikami dwuczęstotliwościowymi (GPS L1/L2). Należy wykorzystać model jonosfery będzie uwidoczniła w raporcie z obliczeń. Pojawi się tam także informacja o epokach i wynikającym stąd efektywnym czasie pomiaru, co pozwoli na bardziej wiarygodną ocenę jakości

danych obserwacyjnych. Administratorzy ASG-EUPOS informują jednocześnie, że do oprogramowania zostało wprowadzone ograniczenie umożliwiające policzenie tylko plików obserwacyjnych wykonanych nie wcześniej niż 15 lipca 2011 r. Taki krok był podyktowany wydłużaniem się kolejki plików oczekujących na obliczenie, spowodowanym między innymi dłuższym czasem wyszukiwania niezbędnych danych dla plików zawierających starsze obserwacje.

ŹRÓDŁO: ASG EUPOS

NOWE STACJE W MAŁOPOLSCE



W ramach modernizacji Małopolskiego Systemu Pozycjonowania Precyzyjnego (MSPP) został wymieniony sprzęt GNSS pracujący na stacjach referencyjnych w Nowym Sączu i Nowym Targu, a pod koniec listopada stacje NWSC i NWTG zostały ponownie włączone w pełnym zakresie do sieci ASG-EUPOS. Nowy sprzęt (a konkretnie 440-kanałowe odbiorniki Trimble NetR9) umożliwia śledzenie sygnałów GPS i GLONASS, w związku z czym stacje zostały włączone do podsieci śląsko-małopolskiej, w której generowane są poprawki sieciowe z obydwu systemów. W sieci ogólnopolskiej wykorzystywane są natomiast tylko sygnały GPS. W najbliższym czasie planowana jest wymiana odbiorników na pozostałych stacjach należących do MSPP, tj. w Tarnowie (TRNW) i Proszowicach (PROS).

ŹRÓDŁO: ASG EUPOS

GALILEO POD KONTROLĄ

Dwa pierwsze satelity operacyjne systemu Galileo 21 października zgodnie z planem dotarły na projektowane orbity. Tym samym

rozpoczął się proces uruchamiania i testowania funkcji nawigacyjnych. Pierwszą fazę, tzw. LEOP (Launch and Early Operations Phase), z powo-

dzeniem zakończono 3 listopada. W jej trakcie sprawdzono m.in. łączność oraz funkcjonowanie zasilania.

Oba aparaty przeszły wszystkie testy pozytywnie, dzięki czemu można było przekazać kontrolę nad nimi z centrum kontroli lotów w Tuluzie (należącego do francuskiej agencji kosmicznej CNES) do centrum kontrolnego systemu Galileo w Niemczech. Teraz eksperci będą się bliżej przyglądać sygnałom nadawanym przez satelity o imionach Thijs i Natalia. Do tego celu posłuży specjalna antena o średnicy 20 metrów zlokalizowana w belgijskiej miejscowości Re-

du. Kampania pomiarowa ma potrwać 90 dni. Jej pomyślne zakończenie będzie niezbędne do wystrzelenia drugiej pary satelitów Galileo, co ma nastąpić w połowie 2012 roku.

ŹRÓDŁO: ESA, JK



GNSS OBOWIĄZKOWE NA MORZU

Od połowy 2012 roku systemy nawigacji ECDIS (Electronic Chart Display and Information System) mają być obowiązkowo montowane na wszystkich statkach – postanowiła Międzynarodowa Organizacja Morska (IMO, część ONZ). Komercyjne jednostki zwodowane wcześniej mają czas na instalację tego rozwiązania do 2018 roku. Zdaniem przed-

stawicielei IMO obowiązkowy ECDIS powinien zmniejszyć nawet o 38% liczbę wypadków na morzu spowodowanych wpłynięciem na mieliznę. Tylko w zeszłym roku zanotowano 211 takich niebezpiecznych sytuacji. A efekty wielu z nich są odczuwalne nawet przez dziesiątki lat. Tak było m.in. z katastrofą tankowca Exxon Valdez u wybrzeży Ala-

ski w 1989 roku, której skutki widać jeszcze dziś. ECDIS to w uproszczeniu połączenie elektronicznych map nawigacyjnych (ENC), systemów nawigacji satelitarnej (często wspieranych poprawkami różnicowymi) oraz informacji z radaru, automatycznego systemu identyfikacji (AIS) czy innych



FOT. BARCO

sensorów. Jak podaje „New Scientist”, obecnie około 90% mórz i oceanów

pokrytych jest szczegółowymi mapami nawigacyjnymi. W połowie 2008 roku było to tylko 60%. Pełne pokrycie ma być osiągnięte w połowie 2012 roku.

ŹRÓDŁO: „NEW SCIENTIST”, JK