

Introducción del trabajo

Éste trabajo de investigación ha sido la consecuencia del estudio del alumno para el Trabajo de Final de Grado (TFG) necesario para la obtención del título de Graduado en Ingeniería Náutica y Transporte Marítimo como parte integrante en el plan de estudios de la Escuela de Náutica de Santander perteneciente a la Universidad de Cantabria.

El objetivo que tiene éste trabajo es dar una visión general del sistema de Posicionamiento Dinámico, dando una idea de su evolución a lo largo de la historia hasta nuestros días y su importancia en el mundo naval a día de hoy dando también una introducción al sistema, a sus principios de operación, modelos y aplicaciones, y realizando una explicación de todos los elementos que lo forman, haciendo especial énfasis en los diversos sensores y sistemas de referencia de posición (GPS, DGPS, sistemas hidroacústicos, láser, etc.) siendo éstos elementos muy importantes del sistema.

En el trabajo no se distingue entre buques civiles o militares, simplemente se basa en la explicación general del DP haciendo un recorrido por los aspectos de seguridad, normativa, productores de sistemas, enseñanza y certificación de los operadores, centros de enseñanza, modelos operativos, su funcionalidad y módulos.

Esta información que el alumno ha ido cosechando de diferentes fuentes como tesis, informaciones impartidas en cursos en centros de enseñanza, Universidades, libros, etc, ha sido con el fin de dar una visión global del sistema para cualquier persona que quiera curiosear o indagar en el tema sin tener que estar días para tan sólo obtener algo de información, teniendo en éste trabajo todo lo esencial agrupado para iniciarse en el sistema y conseguir entender de una forma muy trillada lo que es el Posicionamiento dinámico, sus características y las operaciones navales en las que se utiliza.