

# Índice

<b>Capítulo I - Introducción a la determinación de orientación.</b>	<b>2</b>
1 - Planteo del problema, Objetivos de la Determinación de Actitud.	2
2 - Sistemas usados.	3
3 - Sensores Estelares basados en cámaras CCD.	6
<b>Capítulo II - Desarrollo propuesto.</b>	<b>10</b>
1 - Organización general del sistema.	10
2 - Planteo del trabajo. Objetivos.	13
<b>Capítulo III - Algoritmo de reconocimiento.</b>	<b>15</b>
1 - Generalidades.	15
2 - Preparación del catálogo.	18
3 - Primera identificación.	24
4 - Verificación de tríos y selección final.	26
<b>Capítulo IV - Operaciones necesarias para el reconocimiento.</b>	<b>28</b>
1 - Medición de Ángulos y Sentidos de giro	29
2 - Identificación Inicial	31
3 - Verificación de Tríos	34
4 - Totales para el reconocimiento	37
<b>Capítulo V - Probabilidad de Reconocimiento.</b>	<b>38</b>
1 - Planteo del problema	38
2 - Distribución de estrellas	39
3 - Probabilidad de un primer reconocimiento exitoso	42
<b>Capítulo VI - Pruebas simuladas.</b>	<b>48</b>
1 - Organización de las simulaciones.	49
2 - Resultados de Simulaciones.	52
<b>Capítulo VII - Pruebas con fotos reales.</b>	<b>62</b>
1 - Equipo usado y obtención de las imágenes.	62
2 - Procesamiento de las fotos.	63
3 - Medición de ángulos (calibración).	64
4 - Medición de intensidad	65
5 - Resultados de Reconocimientos Reales	70
<b>Conclusiones</b>	<b>81</b>
<b>Apéndice A: Sistemas de coordenadas y cálculo de separación angular.</b>	<b>83</b>
<b>Apéndice B: Equipo para obtención de imágenes.</b>	<b>89</b>
<b>Apéndice C: Herramientas y Rutinas desarrolladas.</b>	<b>93</b>
<b>Referencias.</b>	<b>95</b>