

- **Título:**

Medida y análisis del tráfico para el control inmersivo de Drones.

- **Autores:**

N. González, F. Ruiz, M. Solera, S. Luna-Ramírez, M. Toril.

- **Resumen:**

Los vehículos aéreos no tripulados (UAV) han experimentado un creciente desarrollo como factores clave de nuevas aplicaciones en la actualidad, como los servicios vigilancia, control y rescate, la agricultura, la gestión de catástrofes o incluso en actividades de ocio. Este artículo aborda la conexión del dron por LTE para las aplicaciones de visión en primera persona (FPV), para las que se necesita una comunicación de baja latencia para lograr una calidad de servicio (QoS) adecuada. En primer lugar, se ha detallado el sistema del dron y la plataforma de control considerada para realizar las pruebas. Tras ello, se muestra un estudio comparativo de las métricas de rendimiento de la red de tamaño de los paquetes, el tiempo entre ellos y la tasa binaria para el sistema con una configuración de conexión LTE por medio de un servidor en la nube, con respecto a un enlace punto a punto. Además, se presenta gráficamente los resultados de latencia de la red en los diferentes enlaces de comunicación, obteniendo mejores prestaciones con enlaces punto a punto.

- **Palabras clave:**

vehículo aéreo no tripulado (UAV), estación de control terrestre (GCS), Mission Planner, MAVLink, LTE, telemetría, transmisión de vídeo, retardo, modelado de tráfico, calidad de servicio (QoS).