

## **Resumen**

Este proyecto está orientado a realizar un análisis de las correcciones de la navegación inercial en una navegación submarina, mediante el empleo del GPS, el cual es la forma de enmendar esos errores, permitiéndonos tener una posición más precisa del submarino. Esta investigación consistió en buscar la forma en que la posición ofrecida por una plataforma inercial en una navegación en inmersión sea lo más acertada posible permitiendo al submarino conllevar una navegación efectiva. El enfoque de este estudio fue cualitativo, ya que para el progreso de esta investigación se analizó factores externos e internos, los cuales afectan a la localización de la unidad submarina en el transcurso de la navegación, estos análisis se los consiguió a través de estudios, investigaciones documental y estadística así como visitas al Escuadrón de submarinos de la Armada del Ecuador, en los que se realizó entrevistas a personal de Oficiales. Para el desarrollo del análisis a dicho problema se efectúa un pool de errores a fin de establecer la cantidad de los errores generados por un sistema de navegación inercial en una navegación submarina, permitiendo corregirlas y así alcanzar un buen nivel de efectividad en el posicionamiento de la unidad.