

De:

IMEDEA-SOCIB

Marc Torner (*mторнер@socib.es*)

Telf: 971611825, Fax: 971611761

Guillermo Vizoso (*g.vizoso@uib.es*)

Telf: 971611825, Fax: 971611761

Para :**FECHA:****ASUNTO:**

Estimado/a Sr./Sra.,

Informamos, a cualquier efecto que se considere conveniente, de la próxima misión de uno de nuestros submarinos robot (conocido como) en

, comenzando

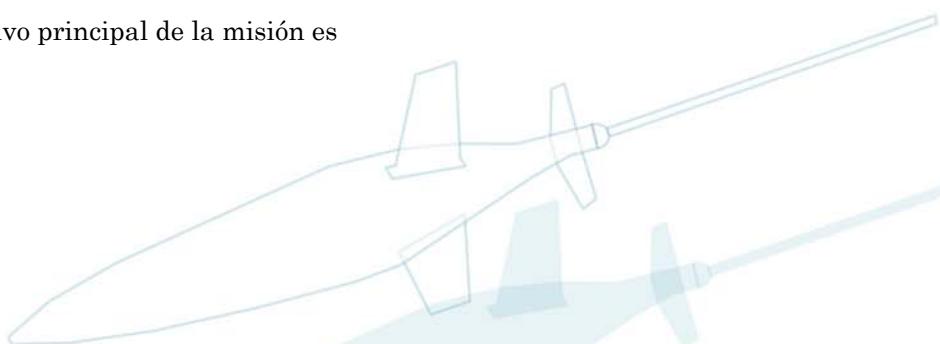
el día

y terminando

el día

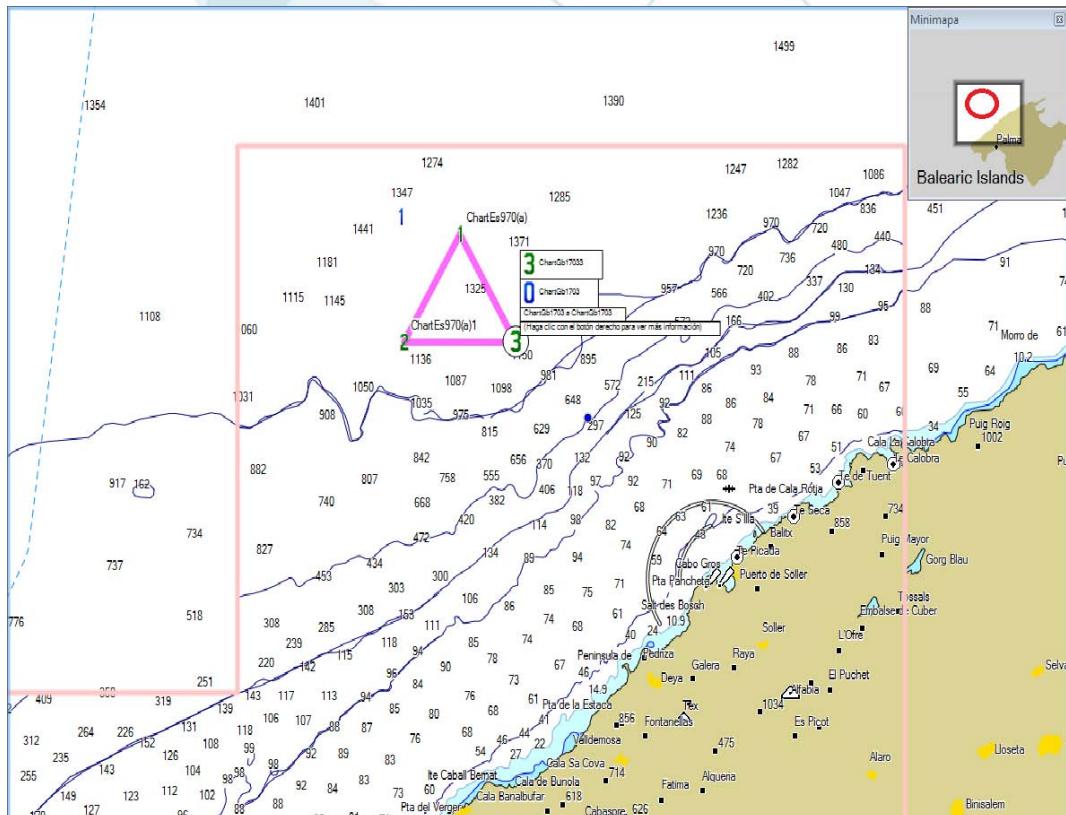
Este instrumento es un pequeño vehículo tubular, de colores amarillo y negro, midiendo 1.5 metros de longitud, 21.3 centímetros de diámetro y pesando 52 Kilogramos aproximadamente. Adicionalmente, no dispone de propulsión mecánica (avanza gracias a dos alas laterales y el empuje que generan al modificar el vehículo su flotación mediante un pistón hidráulico que altera su volumen) y es alimentado por pilas alcalinas. Capaz de comunicarse mediante Modems *Radio*, *Iridium* y *Argos*, es monitorizado diariamente estableciendo comunicación con nuestro centro de control alemerger periódicamente cada horas a la superficie así como al alcanzar un *Waypoint*.

El objetivo principal de la misión es



La ruta programada, que puede ser alterada ligeramente debido a causas climatológicas o amenazas directas a la integridad del vehículo, se muestra en la figura siguiente. Los Waypoint que definen este recorrido son los siguientes (nos place invitarle a consultar la última posición conocida, clickando sobre el icono amarillo, visitando <http://apps.socib.es/gapp>):

Segmento	Waypoints		Fechas	
	Inicio	Final	Inicio	Final



Sin ningún otro particular, y permaneciendo a su disposición para cualquier aclaración y/o consulta, aprovechamos la ocasión para enviarle nuestros más cordiales saludos y agradecimientos por su colaboración.

Firma: Marc Torner Tomàs como Glider Operator en SOCIB

en Esporlas, a XXXXXX de XXXXXXXXXXXXXXXXX del año XXXXXXXX