



Tipo de Documento:

Presentado por:

Tipo de Sesión:

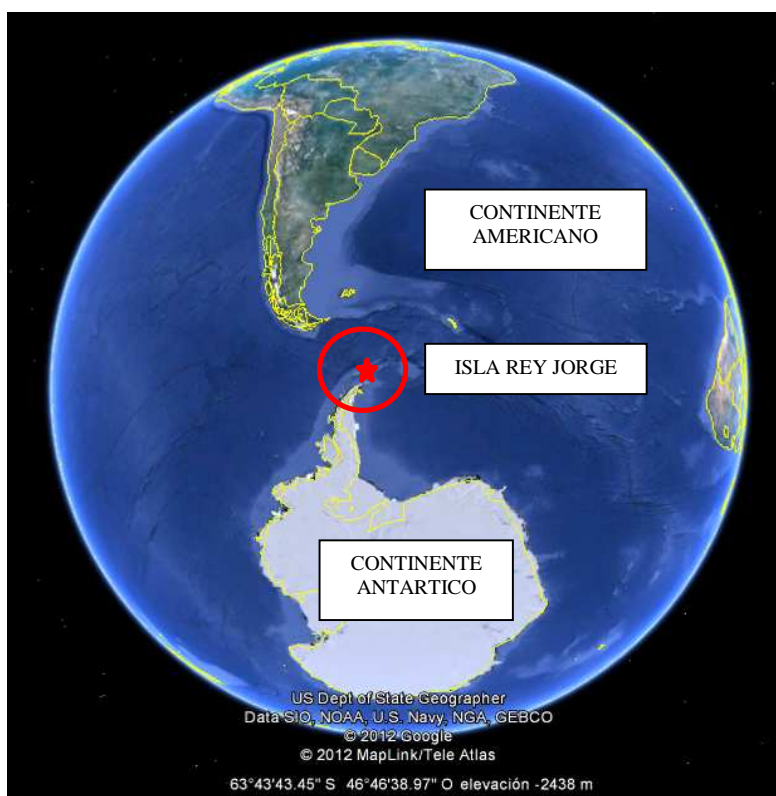
Punto de la Agenda:

LEVANTAMIENTO HIDROGRÁFICO-MORFOLOGICO PORTULANO H-7113 "ENSENADA MACKELLAR"

a. Introducción

El Primer Levantamiento Hidrográfico-Morfológico, Carta-Portulano H-7113 "Ensenada Mackellar", con tecnología multihaz, fue efectuado por el personal de la Dirección de Hidrografía y Navegación de la Marina, a bordo de la embarcación hidrográfica AEH-178, en el marco de la XXI Expedición Científica del Perú a la Antártida (2012-2013). Dicha embarcación fue transportada al continente antártico a bordo del BIC Humboldt.

CROQUIS DE UBICACIÓN DEL ÁREA DE TRABAJO ESTACION MACHU PICCHU



b. Ubicación

El área de trabajo se encuentra ubicada en la Ensenada Mackellar, en la Bahía Almirantazgo, entre Latitud 62° 06' Sur y Longitud 58° 25' Oeste, del Continente Antártico.

c. Carta HIDRONAV – 7113 “Ensenada Mackellar”
Coordenadas Datum WGS-84

Norte:	62° 03' 14.7" S	Este:	058° 24' 09.18" W
Sur:	62° 07' 14.7" S	Oeste:	058° 30' 09.18" W

Escala de la Carta: 1:10,000

d. Propósito del Levantamiento

El propósito del levantamiento fue generar una nueva edición de la carta náutica vigente, con información actualizada y de alta calidad, utilizando equipos y programas de última generación, de acuerdo a los estándares de precisión que la Organización Hidrográfica Internacional (OHI) tiene a bien actualizar y exigir, a fin de brindar una mayor seguridad al navegante.

e. Nuevas tecnologías y/o equipos

(1) Equipos Hidrográficos utilizados en el presente levantamiento:

- (a) Posicionador Geodésico: Equipo utilizado para determinar las coordenadas de los puntos de apoyo, conformado por la Estación Master y la Estación Remota

DGPS Trimble R8
Master N° 0220345783



DGPS Trimble R8
Rover N° 0220390447



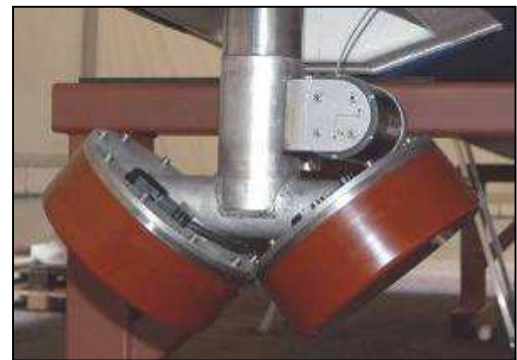
- (b) Posicionador batimétrico: Equipo utilizado para dar posición a los sondeos y va instalado en una embarcación menor, comprende el sistema monohaz.

DGPS SeaSTAR 8200 Submétrico



- (c) Sistema de Ecosonda Multihaz: Equipo utilizado para la medición y cobertura del 100% de las profundidades

Estación de trabajo Sistema Multihaz Kongsberg EM 3002D



Sistema de posicionamiento SEAPATH 330



Marca AML SMART-X



Ecosonda Reson Navisound



(2) Software

- UN (1) Computadora portátil
- UN (1) Software CARIS HIPS and SIPS
- UN (1) Software HYPACK
- UN (1) Software Systems Information Seafloor
- UN (1) Software SEAPATH
- UNA (1) Llave del Software Caris Hips and Sips
- UNA (1) Llave del System integration Seafloor
- UNA (1) Llave Hypack full
- DOS (2) memorias externas LG portátil de 1Tb

f. Embarcaciones utilizadas

(1) Embarcación para apoyo hidrográfico

- B.I.C. "HUMBOLDT"



(2) Embarcaciones hidrográficas

- Lancha Hidrográfica AEH.-178 (Sistema Multihaz)



- Bote Zodiac (Sistema Monohaz)



g. Personal

- | | |
|-----------------------------------|----------------------|
| - Tte. 2do. Raúl VÁSQUEZ Gianella | Oficial Encargado |
| - T2 Mot. Edson QUEVEDO Baca | Motorista |
| - T2 Hid. Juan TORRES Tejeira | Op. Sistema Multihaz |
| - T3 Hid. José ALVAREZ Salas | Op. Sistema Multihaz |
| - OM1 Man. Edwin PEÑA Quijaite | Maniobrista |

h. Levantamiento de líneas de costa

(1) Perfil de costa

El perfil de costa es determinado con el método de caminamiento efectuado en las zonas de playa mediante el posicionamiento satelital y finalmente graficados en la carta.



i. Topografía

(1) Nivelación

Los trabajos topográficos fueron posicionados utilizando nivel Wild, que reporta datos de alta precisión.

(2) Características de playa



Al norte, centro y al sur de la Estación Científica Antártica Machu Picchu la playa está compuesta por canto rodado



RESULTADOS

PORTULANO HIDRONAV N° 7113 “ENSENADA MACKELLAR”

