

Vehículo ruso Vitiaz llega al punto más profundo de la Tierra



Moscú, 9 may (RHC) La Fundación para Investigaciones Avanzadas declaró que el vehículo submarino deshabitado autónomo ruso Vitiaz descendió por primera vez al fondo de la Fosa de las Marianas.

"El 8 de mayo de 2020, a las 22.34 hora de Moscú, el vehículo submarino deshabitado autónomo ruso Vitiaz llegó al fondo de la Fosa de las Marianas. Los sensores de Vitiaz registraron una profundidad de 10.028 metros", comunicó el ente a Sputnik News.

La fundación señaló que Vitiaz ha sido "el primer vehículo submarino deshabitado totalmente autónomo del mundo en descender a lo más hondo de los océanos".

"A diferencia de los dispositivos Kaiko (Japón) y Nereus (EEUU) que operaban antes en esta zona, el aparato Vitiaz funciona de manera absolutamente autónoma. Gracias al uso de elementos de inteligencia artificial en el sistema de control del vehículo, puede sortear los obstáculos de forma independiente y encontrar una salida de un espacio limitado y resolver otros problemas intelectuales", recalcó.

El ente añadió que Vitiaz trajo al fondo de la fosa un banderín dedicado al 75 aniversario de la Victoria en la Gran Guerra Patria.

Además, el aparato realizó el mapeo, tomó fotografías y grabó vídeos del fondo marino, así como estudió los parámetros del ambiente marino.

"La misión duró más de tres horas, sin contar el buceo y el regreso a la superficie", precisó la fundación.

La inmersión realizada el 8 de mayo al fondo de la Fosa de las Marianas fue la primera fase en la serie de experimentos de Vityaz, comentó a Sputnik el director de la fundación, Andréi Grigoriev.

"Este es el primero de los experimentos programados en el marco del proyecto Vityaz. Se llevó a cabo junto con navieros rusos y equipos científicos de la Academia de Ciencias de Rusia, con el apoyo de la Flota del Pacífico", apostilló.

Fuente / Sputnik

<https://www.radiohc.cu/noticias/ciencias/222240-vehiculo-ruso-vityaz-llega-al-punto-mas-profundo-de-la-tierra>



Radio Habana Cuba