



## Hoja de trabajo del estudiante: ¿Qué robot y cuándo?

La exploración del océano depende de una variedad de vehículos de exploración, incluidos sumergibles como vehículos de operación remota (ROV por sus siglas en inglés) y vehículos submarinos autónomos (AUV por sus siglas en inglés), buques de superficie sin tripulación (USV por sus siglas en inglés) y más para explorar y estudiar áreas remotas del océano. Estos vehículos vienen en una variedad de formas, tamaños y configuraciones que los hacen adecuados para muchos objetivos de misión. Al planificar una expedición, los exploradores oceánicos deben decidir qué vehículo(s) de exploración es mejor para recopilar los datos que necesitan (video, muestras, mediciones, etc.) para mejorar nuestra comprensión del océano.

### Sección uno: Especificaciones del vehículo de exploración

Utilice la hoja de resumen de vehículos de exploración asignada a su grupo para completar los detalles de especificaciones del vehículo a continuación:

Nombre del robot submarino: \_\_\_\_\_

Profundidad máxima de funcionamiento: \_\_\_\_\_

Atado o autónomo: \_\_\_\_\_

Herramientas/equipos incluidos: \_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_

Capacidades o ventajas especiales: \_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_

Otros detalles únicos: \_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_

### Sección dos: Compatibilidad de escenarios de misión

Según las especificaciones de los vehículos de exploración asignados a su grupo, determine si su vehículo podría o no completar los siguientes escenarios de exploración:

ESCENARIO DE MISIÓN	¿SU VEHÍCULO DE EXPLORACIÓN PUEDE COMPLETAR ESTE ESCENARIO (SÍ/NO)?	¿QUÉ DETALLES LO AYUDARON A DETERMINAR SU RESPUESTA?
1		
2		
3		
4		
5		
6		
7		
8		

