

ᐅᐃᐱᓂᑦ: Ce projet de recherche a été proposé par Jonathan A. D. Fisher, chercheur scientifique au Centre de recherche sur les écosystèmes des pêches de l'Université Memorial de Terre-Neuve. Jonathan est basé à St. John's, à Terre-Neuve-et-Labrador. Jonathan concentre sa recherche et sa formation sur l'aide à la compréhension des changements dans les écosystèmes marins des mers arctiques et subarctiques du Canada. Ce projet de recherche a deux objectifs principaux. Le premier objectif est de vérifier si un atterrisseur vidéo sous-marin isolé appâté (avec un calmar pour attirer les poissons, les requins et les invertébrés) peut être déployé et enregistré pendant 10 heures au maximum depuis le brise-glace MSV Botnica lorsqu'il escorte de gros navires hors du détroit d'Eclipse, au Nunavut. Le second objectif est de travailler avec d'autres chercheurs intéressés pour utiliser les données vidéo recueillies au fond de la mer afin d'identifier les espèces marines et leurs habitats dans ce qui devrait devenir l'aire marine nationale de conservation de Tallurutiup Imanga / Lancaster Sound. Ce travail consiste à installer un chercheur et un système de caméra vidéo sous-marine sur un navire pendant un mois. Aucun animal ne sera blessé dans ce projet et aucun équipement ne sera laissé au Nunavut. La beauté et la diversité des eaux profondes de l'est du Nunavut ont été en grande partie perdues de vue pour les scientifiques. Cela est en partie dû au défi et aux dépenses liés à la collecte d'images provenant d'habitats profonds et froids. Cependant, mon laboratoire a démontré l'utilité d'une vidéo sous-marine éloignée avec appâts pour quantifier les abondances locales de requins du Groenland et révéler les habitats

[illegible]

Operations Phase: from 2019-07-17 to 2019-10-24

ለፍጥነት ለማረጋገጥ የሚያስፈልጉትን መረጃ ያስገኙ

<p> ዓይነት </p>	<p> የፍጥነት ምርመራ ለፍጥነት ምርመራ </p>	<p> የፍጥነት ምርመራ </p>	<p> ጋራ የፍጥነት ምርመራ ምርመራ </p>	<p> ለፍጥነት ምርመራ የሚያስፈልጉትን መረጃ ያስገኙ </p>	<p> የፍጥነት ምርመራ ምርመራ </p>
<p> Potential camera deployment extent </p>	<p> Researching </p>	<p> Marine </p>	<p> Marine waterway and transportation route; proposed Tallurutiup Imanga conservation area </p>	<p> N/A </p>	<p> Adjacent to Pond Inlet and Bylot Island Migratory Bird Sanctuary </p>

ምርመራ ለፍጥነት ምርመራ ምርመራ ምርመራ ምርመራ ምርመራ

<p> ምርመራ </p>	<p> ምርመራ </p>	<p> ምርመራ </p>	<p> ምርመራ </p>
<p> Information is not available </p>			

ᄒᄆᅃᆫ ᄇᄊᅃᄂᆺ ᄈᅃᆯᅃᄌᄆᄂᄆᅃ

$a^b r^c \wedge c^e d^f e^g h^i j^k$ በበፍጋቦ:

Transboundary

North Baffin

[illegible][illegible]

Project transportation types

Transportation Type	Transportation Details	Length of Use
Water	The researcher will be aboard the MVS Botnica icebreaker during this project.	

Project accomodation types

◁ ୨୦୧୬,

◀▷↳♂◀⁹⁶▷⁹⁶

Λ⁹D^c Δ^aR^d₂^b ΔD^bCΔσD^eH^f Δ^eL^ePΔN^aR^c ΔjCΔ^c, Γ^cΔPΔ^c, ^bε^bLC^j^b, μεP^d ΔP^aR^cΔ

ᐃᓕᐱᓕ ᐱᓕᐱᓕ ᐃᐱᐱᓕ ᐃᓕᐱᓕ ᓕᓕᐱᓕ ᐃᓕᐱᓕ	ᓕᓕᐱᓕ ᐃᓕᐱᓕ	ᐃᓕᐱᓕ ᐃᓕᐱᓕ - ᐃᓕᐱᓕ ᐃᓕᐱᓕ	ᐃᓕᐱᓕ ᐃᐱᐱᓕ ᐃᓕᐱᓕ
baited underwater camera and frame	1	0.5 m3, 100 kg	We propose to deploy a remote baited remote underwater video camera lander to document fish and invertebrates on the sea floor. The device observes but does not collect specimens, making it a very low impact equipment.

በበፍጥነቱ ምሥራቅ አፍሪካ ምስራቅ ምዕራብ አፍሪካ

<p>ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p>	<p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p>	<p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p>	<p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p>	<p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p>	<p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p>	<p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p> <p>ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ ᠠᠵᠤᠨ</p>
Information is not available						

$\Delta L^{\epsilon_b} \quad \triangleleft \triangleright^{\epsilon_b} \quad C \triangleright \triangleleft \dot{L}^{\epsilon_b} \triangleright^{\epsilon_b}$

$\mathcal{D}^c \rightarrow \mathcal{C} \dot{\mathcal{L}}^{\mathfrak{f}_b} \rightarrow \mathcal{D}^{\mathfrak{f}_b} \mathcal{C} \mathcal{D}^{\sigma} \mathcal{A}^{\mathfrak{f}_b} \mathcal{D}^{\mathfrak{f}_b}$	$\mathfrak{f}_b \rightarrow \mathfrak{f}_b \quad \Delta \Gamma^{\mathfrak{f}_b} \mathcal{C}^{\mathfrak{f}_b} \mathcal{C}^{\mathfrak{f}_b} \sigma \mathcal{A}^{\mathfrak{f}_b} \mathcal{C}^{\mathfrak{f}_b}$	$\mathfrak{a} \mathcal{P}^{\mathfrak{f}_b} \quad \Delta \Gamma^{\mathfrak{f}_b} \mathcal{C}^{\mathfrak{f}_b} \mathcal{C}^{\mathfrak{f}_b} \sigma \mathcal{A}^{\mathfrak{f}_b} \mathcal{C}^{\mathfrak{f}_b}$
0		

$\triangleleft^b C d^c$
$$\Delta^b C d_c n_\sigma \Delta^a \sigma^a$$
[illegible]

4907DC⁵DC 4^bD^{9b}CDPL^c

No environmental impacts are anticipated from this work. At-sea operations will be at the discretion of the Captain in coordination with their primary activity to escort iron ore transport ships.

Additional Information

SECTION A1: Project Info

SECTION A2: Allweather Road

SECTION A3: Winter Road

SECTION B1: Project Info

SECTION B2: Exploration Activity

SECTION B3: Geosciences

SECTION B4: Drilling

SECTION B5: Stripping

SECTION B6: Underground Activity

SECTION B7: Waste Rock

SECTION B8: Stockpiles

SECTION B9: Mine Development

SECTION B10: Geology

SECTION B11: Mine

SECTION B12: Mill

SECTION C1: Pits

SECTION D1: Facility

SECTION D2: Facility Construction

SECTION D3: Facility Operation

SECTION D4: Vessel Use

SECTION E1: Offshore Survey

SECTION E2: Nearshore Survey

SECTION E3: Vessel Use

SECTION F1: Site Cleanup

SECTION G1: Well Authorization

SECTION G2: Onland Exploration

SECTION G3: Offshore Exploration

SECTION G4: Rig

SECTION H1: Vessel Use

Aboard MSV Botnica, an icebreaker tasked with escorting iron ore ships into and out of Milne Inlet .

SECTION H2: Disposal At Sea

No disposal at sea.

SECTION 11: Municipal Development

ᐱᓪᓇ ᐃᑦᐅᐅᑦ ᖃᓄᐃᑦᑐᑦ ᑕᓚᐅᓂᖅ: ᓄᓇᐅᑦ ᖃᓄᐃᑦᑐᓂᖅ

Marine waters to 1000 m depth

ᐱᓐᓇ ᐱᑦᐅᐅᑦ ᑭᓪᓂᐱᑦᐅᑦ ᑕᓪᓂᐅᓐᓂᑦ: ᐅᐱᑭᑦᐅᑦᑭᑦᓐᓂᑦ

Tallurutiup Imanga region serves as an important area for marine mammals and birds due to local highly productive Arctic waters.

[illegible]

Adjacent to Pond Inlet and to the Baffinland Mary's River mining operation.

Miscellaneous Project Information

$\Delta^{\text{fb}} \text{CD} \sigma^{\text{ab}} \Gamma^c \quad \Delta^{\text{fb}} \text{CD} \Gamma^L \Gamma^c \quad \text{'b} \Delta^{\text{cb}} \sigma^{\text{ab}} \Gamma^c \quad < \text{CD} \Gamma^L \Gamma^{\text{fb}} \text{CD} \sigma^{\text{ab}} \Gamma^c$

Cumulative Effects

None anticipated.

Impacts

$\mathbf{e} \rightarrow \mathbf{e} \Delta^{\mathfrak{q}_b} \mathbf{C} \triangleright \sigma^{\mathfrak{q}_b} \mathbf{r}^{\mathfrak{c}} \quad \mathbf{d} \mathfrak{c} \cap \Gamma \triangleright \mathbf{C} \dot{\sigma}^{\mathfrak{c}} \mathbf{d}^{\mathfrak{c}} \quad \mathbf{d}^{\mathfrak{b}} \mathbf{d}^{\mathfrak{q}_b} \mathbf{C} \triangleright \mathbf{r}^{\mathfrak{c}} \mathbf{L} \mathbf{r}^{\mathfrak{c}}$

[illegible]
$$(P = \langle b \rangle \dot{\cup} P \cap \langle a \rangle^{\perp b} \rangle^{\perp c}, N = \langle b \rangle \dot{\cup} P \cap \langle D \rangle \langle a \rangle^{\perp b} \rangle^{\perp c} \langle \langle D \rangle \langle a \rangle^{\perp b} \rangle^{\perp c} \langle D \rangle \langle a \rangle^{\perp b} \rangle^{\perp c}, M = \langle b \rangle \dot{\cup} P \cap \langle D \rangle \langle a \rangle^{\perp b} \rangle^{\perp c} \langle \langle D \rangle \langle a \rangle^{\perp b} \rangle^{\perp c} \langle D \rangle \langle a \rangle^{\perp b} \rangle^{\perp c}, U = \langle b \rangle \dot{\cup} \langle \langle a \rangle^{\perp b} \rangle^{\perp c})$$

1	polyline	Potential camera deployment extent
---	----------	------------------------------------