

Un iot xoca amb un espigó quan entrava al port de Roses

Cap de les persones que anaven a bord de l'embarcació van resultar ferides · Tots els ocupants van poder ser rescatats per petites barques de les instal·lacions portuàries



Un iot xoca contra un espigó quan entrava al port de Roses

Un iot que diumenge a la nit entrava al port de Roses va acabar xocant contra un espigó. L'ensurt per a les persones que anaven a bord va ser molt gran però sortosament, la quinzena de persones van resultar il·leses.

L'accident marítim va produir-se pels volts d'un quart de deu de la

nit de diumenge, a l'espigó conegut com el Far Verd, a l'entrada del port de la Roses.

Un iot, de 15 metres d'eslora, entrava a port i va xocar contra l'espigó. Ràpidament els ocupants van alertar el 112 i es van activar els serveis d'emergències.

Salvament Marítim va utilitzar l'embarcació d'intervenció ràpida Salvamar Castor i va assegurar-se que les persones que anaven a bord no havien pres mal. Diverses embarcacions petites es van emportar els passatgers sans i estalvis fins a terra. La majoria de passatgers van ser traslladats a port amb aquestes barques procedents del port esportiu de Roses i de Capitania Marítima. Totes les persones que anaven a dins de l'embarcació eren de nacionalitat francesa. Al lloc dels fets també hi va treballar la Policia Local de Roses, el SEM i els Bombers.

Ahir el matí, el iot encara estava en el punt on s'havia accidentat durant la nit anterior i curiosos s'hi van acostar per immortalitzar la imatge: una embarcació encastada contra les roques de l'espigo de l'entrada al port. Les causes del succés encara es troben sota investigació de Capitania Marítima però tot apunta que l'accident es va produir per un error humà.

Una de les hipòtesis és que el capità que pilotava la nau no va fer bé la maniobra que li havia de permetre entrar amb condicions a la bocana del port esportiu de la localitat de Roses.

Font del document:

http://www.diaridegirona.cat/alt-emporda/2017/07/25/lot-xoca-espigo-entrava-al/858452.html?utm_source=rss