

**ACTIVISION**  
HOME COMPUTER SOFTWARE

## HACKER II

Para Sinclair ZX Spectrum  
y Amstrad CPC

**SPAIN**

Proein, S. A.  
Velázquez, 10 - 5.º dcha.  
28001 Madrid

CIFRADO Y CODIGO MORSE

DIRECCION

NOBRE

## INSTRUCCIONES DE CARGA

### Cassete para Amstrad CPC

1. Resetee el ordenador apagando y encendiéndolo de nuevo o pulsando las teclas CTRL, SHIFT y ESC al mismo tiempo.

2. Los usuarios de Amstrad 664/6128 deben escribir primero ITAPE y luego pulsar la tecla ENTER.

3. Introduzca la cinta en el cassette. No olvide rebobinarla totalmente. Mantenga pulsada la tecla CTRL y pulse la más pequeña de las teclas ENTER. Siga después las instrucciones de la pantalla. El juego será cargado.

### Diskette para Amstrad CPC

1. Resetee el ordenador apagando y encendiéndolo de nuevo o pulsando las teclas CTRL, SHIFT y ESC al mismo tiempo.

2. Los usuarios de Amstrad 464 deben escribir primero IDISC y luego pulsar la tecla ENTER.

3. Introduzca el diskette en la unidad y escriba lo siguiente: RUN>HACKER, y luego pulse ENTER. El juego será cargado en unos pocos segundos.

### Controles del joystick

Utilice el joystick normalmente —es decir, moviendo el cursor hacia las distintas zonas de la pantalla y pulsando el botón de disparo. A veces deberá mantener apretado el botón; otras veces deberá pulsarlo y soltarlo a fin de conectar o desconectar una función determinada.

## INSTRUCCIONES DE CARGA

### Sinclair ZX Spectrum

1. No olvide poner en contacto la conexión EAR del cassette.

2. Introduzca la cinta en el cassette y rebobine hasta el principio.

3. Escriba LOAD=> con la tecla J para LOAD, y la tecla P más SYMBOL SHIFT para las comillas (>).

4. Pulse la tecla ENTER.

5. Pulse PLAY en el cassette.

6. Al cabo de varios segundos aparecerá el nombre del programa. Aproximadamente un minuto después aparecerá la pantalla de presentación del mismo durante unos tres minutos. Si no se produce esta secuencia de carga, ajuste el volumen del cassette y repita el proceso entero.

### Controles con el joystick

Utilice el joystick normalmente —es decir, moviendo el cursor hacia las distintas zonas de la pantalla y pulsando el botón de disparo—. A veces deberá mantener pulsado el botón de disparo. A veces deberá mantener pulsado el botón; otras veces deberá pulsarlo y soltarlo a fin de conectar o desconectar una función determinada.

### CONTROLES CON EL TECLADO

O (arriba)  
O — P (derecha)  
A (abajo)  
M = fire

## INDICE

### Sección 1 — Información general

#### 1.1 Introducción.

#### 1.2 Descripción del equipo.

- 1.2.1 Suministro de energía.
- 1.2.2 Matriz de video Phnordman.
- 1.2.3 Transmisor de largo alcance.
- 1.2.4 Transmisor de corto alcance.
- 1.2.5 Interfaces.

#### 1.3 Comunicación entre unidades.

### Sección 2 — Descripción del funcionamiento

#### 2.1 Introducción.

- 2.2 Sistema de control.
- 2.3 Función VTR y bypass.
- 2.5 Sistema de guía telemétrico.
- 2.6 Unidad móvil de control remoto.
- 2.7 Cámara.

### Sección 3 — Controles y conectores

#### 3.1 General.

#### 3.2 Controles.

- 3.2.1 Panel de control del teclado.
- 3.2.2 Controles de visualización.

#### 3.3 Conectores traseros.

- 3.3.1 Entradas/salidas de video.
- 3.3.2 Entradas/salidas de audio.
- 3.3.3 Conectores de obtención de datos.

### Sección 4 — Procesos operativos

#### 4.1 General.

#### 4.2 Procesos de encendido.

#### 4.3 Reglas básicas de programación.

##### 4.3.1 Seleccionando la pantalla.

##### 4.3.2 Ajuste de la sincronía vertical.

#### 4.4 Modos operativos.

##### 4.4.1 Monitor.

##### 4.4.2 Grabación de cintas de video.

##### 4.4.3 Bypass.

##### 4.4.4 Modos TGS y MRU.

#### 4.5 Precaución de seguridad.

## DIBUJOS

DIBUJO 1-1. Vista general del MFSM.

DIBUJO 1-2. Configuración del sistema completo.

DIBUJO 2-1. Diagrama funcional de bloques.

DIBUJOS 3-1 y 3-2. Vista general del MFSM.

DIBUJO 3-3. Panel de control del teclado.

DIBUJO 3-4. Matriz de video Phnordman.

DIBUJO 4-1. Pantalla TGS.

## TABLAS

TABLA 3-1. Elementos del panel de control del teclado.

# MULTI-FUNCTION SWITCHING MATRIX

## MANUAL DEL USUARIO

### VOLUMEN 1

### SOLO PARA SUS OJOS

#### SECCION 1 INFORMACION GENERAL

##### 1.1 Introducción

Este documento describe los aspectos operativos del Multi-Function Switching Matrix (MFSM). Vea el adjunto Manual de Mantenimiento, volumen 2, parte CIA-M-22544/B, acerca del mantenimiento y la detección de errores. Este documento, Manual del Usuario del MFSM, volumen 1, contiene información general, una descripción del funcionamiento, controles y conectores y procedimientos operativos del MFSM. La instalación se describe en un documento aparte, Desensamblaje e instalación del MFSM «Mark V», volumen 3 (una clave de seguridad de Alpha III, necesaria para acceder al documento de instalación).

##### 1.2 Descripción del equipo

El MFSM viene insertado en una carcasa metálica que facilita un funcionamiento correcto en condiciones ambientales desfavorables. Vea en el dibujo 1-1 una representación es-

quemática general del MFSM. Comprende un sofisticado suministro de energía, una matriz de video Phnordman, transmisores de datos, un grabador de video, un sistema de guía telemétrico y circuitos de conexión/interfaces.

##### 1.2.1 Suministro de energía

La energía es suministrada por unos transformadores y adaptadores especiales que automáticamente se ajustan a los voltajes utilizados en la zona de trabajo. Dado que el MFSM se emplea principalmente en operaciones clandestinas, sus circuitos detectan y enmascaran los analizadores lineales de suministros periféricos, lo cual se traduce en que su presencia y ubicación son invisibles frente a las pruebas de seguridad de voltaje.

##### 1.2.2 Matriz de video Phnordman

Una matriz de video Phnordman consta de cuatro monitores que visualizan cualquiera de las siguientes funciones del sistema: monitores de seguridad, grabador de video, sistema de guía telemétrico y cámaras de vigilancia.

##### 1.2.3 Transmisor de largo alcance

Un transmisor de largo alcance envía y recibe señales codificadas por vía de un sistema interconectado de satélites (los satélites se mueven en órbitas geosincrónicas). El más adelantado adaptador diferencial de modulación de pulso codificado (ADPCM) se utiliza para permitir un control de los subsistemas del MFSM en tiempo real. El tiempo de transmisión es del orden de 10,77 microsegundos, dependiendo de las condiciones de propagación atmosférica.

## 1.2.4 Transmisor de corto alcance

Otro transmisor se utiliza para controlar una gran variedad de dispositivos de control remoto del MFSM. Este transmisor, que forma parte del sistema de guía telemétrico (TGS), ofrece una representación esquemática de los objetos situados alrededor de la unidad en un radio de cinco millas. Las unidades móviles de control remoto (MRU) modelo G-665 funcionan igual que las unidades subterráneas de control remoto (SRU).

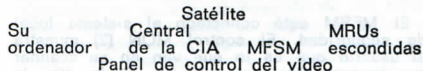
## 1.2.5 Interfaces

Se ha dotado al MFSM de una gran variedad de interfaces de vídeo, de audio y digitales (incluyendo el GPIB y el RS-232 C). Un microprocesador interno, serie 68000, controla todos los subsistemas del MFSM mediante comandos directos de control remoto o a través de programas, los cuales son transmitidos y almacenados para su posterior uso. Una vez instalado el MFSM, puede configurarse para interceptar, procesar y emular aspectos significativos de la red local de comandos y controles. Puede visualizar y controlar los sistemas de vídeo, incluso enmascararlos con el grabador de vídeo (VTR). Su bus de datos accede a la visualización y al control de los sistemas digitales. Los circuitos de detección y cifrado automáticos facilitan una operación segura e indetectable.

## 1.3 Comunicación entre unidades

El dibujo 1-2 muestra todos los elementos de la configuración del sistema completo y el entorno de operaciones del MFSM. Una vez instalado, el MFSM dirige las transmisio-

nes y controla los periféricos de guía telemétrica. Conectado a un sistema de satélites de seguridad, transfiere datos hacia y desde el MFSM hasta un sistema central de procesamiento, al cual sólo es posible acceder a través de ordenadores o terminales autorizados.



Dibujo 1-2  
Configuración del sistema completo

## SECCION 2 DESCRIPCION DEL FUNCIONAMIENTO

### 2.1 Introducción

Esta sección describe únicamente los aspectos funcionales del MFSM. Consulte el Manual de Mantenimiento —sección 3 del volumen II, Teoría Operativa—. El dibujo 2-1 representa un diagrama funcional completo de bloques de los subsistemas más importantes del MFSM. Los números en negrita del siguiente texto corresponden a los números rodeados por un círculo del dibujo 2-1.

### 2.2 Sistema de control

El botón **SELECT (1)** forma parte del circuito del sistema de control (que no aparece). Dirige un interruptor que selecciona una de las cuatro pantallas. La pantalla seleccionada sigue en activo por programación hasta que vuelva a pulsar **SELECT**. Sólo es posible co-

nectar un monitor a la vez. Se activa entonces la siguiente pantalla según la secuencia izquierda-derecha y arriba-abajo. El control VHOLD (10) corrige la sincronía vertical de la pantalla.

### 2.3 Función local del monitor

El MFSM está conectado al sistema local de seguridad. El control MON (2) muestra al usuario qué es lo que ven en su scanner los responsables del monitor. Dado que la mayoría de las instalaciones emplean un sistema doble de monitores, los circuitos del MFSM pueden conectarse a dos señales distintas (3) pulsando de nuevo MON o los controles +/-, estando siempre en modo monitor.

#### Dibujo 2-1

Diagrama funcional de bloques  
(Traducción del dibujo en el original)

### 2.4 Funciones VTR y bypass

Las señales de video de las cámaras de vigilancia pueden ser sustituidas por imágenes del grabador de video (VTR), un subsistema del MFSM. El interruptor bypass (4) hará que la imagen del circuito local sea sustituida por la del video. El grabador de video se activa con VTR (5). El VTR es actualmente un periférico sólido que digitaliza las señales de video en más de 38 canales y almacenamientos de una memoria virtual. La burbuja interna de memoria tiene una capacidad de 5 gigabytes y se renueva constantemente cada veinticuatro horas. El procedimiento es idéntico al de un VTR analógico, y los controles asociados al mismo son similares.

### 2.5 Sistema de guía telemétrico

El sistema de guía telemétrico (TGS (7) funciona así: 1) proporciona una representación simplificada del entorno en un radio de cinco millas, y 2) ofrece la salida de un detector de movimiento del tráfico digital y aporta retroinformación sobre las MRUs. En el mismo monitor el usuario puede ver una representación de la zona, la posición de una MRU, dónde está el personal de seguridad y cuáles son las cámaras de vigilancia activadas en el campo del sistema. Aunque el alcance máximo del TGS es de cinco millas, tan sólo es posible ver al mismo tiempo 200 yardas. El TGS se desplaza automáticamente siguiendo el movimiento del MRU, con lo cual la pantalla hace un scroll conforme cambia la ubicación del MRU.

### 2.6 Unidad móvil de control remoto

Las MRU pueden ser activadas al apretar el control MRU (8) o cualquiera de los botones de control de movimiento. Es recomendable combinar esta función con el TGS, ya que las MRU son compatibles con la mayoría de los modelos de MFSM y, debido a ello, no llevan incorporada una cámara interna.

### 2.7 Cámara

La salida de las cámaras de vigilancia puede visualizarse individualmente. Al apretar CAM (9) se intercepta la cámara «en directo» por el canal seleccionado.

## SECCION 3 CONTROLES Y CONECTORES

### 3.1 General

En esta sección se describe la posición y utilidad de todos los controles, indicadores,

pantallas y conectores. Observe que esta parte del manual no ofrece detalles acerca de la teoría o acerca del manejo de los elementos descritos. Vea la sección 4 de este manual para conocer los procesos operativos.

### 3.2 Controles

Observe los dibujos 3-1 y 3-2, un esquema completo del MFSM, cuyos elementos más importantes son los paneles de control del teclado, las cuatro pantallas y las conexiones traseras.

#### 3.2.1 Panel de control del teclado

El dibujo 3-3 es una ilustración de dos configuraciones del panel de control del teclado. La diferencia entre teclados reside en el número de modelo del MFSM y del ordenador en contacto. Se dividen en dos grandes grupos: control del sistema y control VTR. La tabla 3-1 describe los elementos del dibujo 3-3.

#### 3.2.2 Controles de visualización

Los controles de visualización aparecen en el dibujo 3-4. En la sección 4 se describe cómo manejarlos y cómo entender su funcionamiento.

Dibujos 3-1 y 3-2  
Vista general del MFSM

Dibujo 3-3  
Panel de control del teclado

Dibujo 3-4  
Matriz de vídeo Phnordman  
(Traducción en el original)

TABLA 3-1

### ELEMENTOS DEL PANEL DE CONTROL DEL TECLADO

Item n.º	Nomenclatura	Descripción
1	SELECT	Se emplea para activar una pantalla. La próxima pantalla es seleccionada según la secuencia izquierda-derecha y arriba-abajo.
2	VHOLD	Interruptor de sincronía vertical.
3	CAM	Selecciona la cámara «en directo».
4	MON	Faculta el acceso al circuito cerrado interno de seguridad. Hay dos circuitos: MON A y MON B.
5	VTR	Activa el grabador de vídeo.
6	TGS	Activa el sistema de guía telemétrico en la pantalla seleccionada.
7	+	Pasa a un canal mayor en modo CAM y VTR. Cambia entre los circuitos de seguridad en modo MON. Ajusta la sincronía vertical en algunos modelos.
8	-	Pasa a un canal menor en modo CAM y VTR. Cambia entre los circuitos de seguridad en modo MON. Ajusta la sincronía vertical en algunos modelos.

Item n.º	Nomenclatura	Descripción
9	BYP	Conecta el VTR bypass al canal del monitor.
10	MRU	Activa la unidad móvil de control remoto (MRU). Sólo es posible activar una MRU a la vez.
11	<<	Rebobina la cinta.
12	STOP	Para la cinta VTR. La pantalla no muestra ninguna imagen cuando el control se ilumina.
13	PLAY	Corre la cinta VTR. La función está activada cuando el pulsador se ilumina.
14	PAUSE	Hace una pausa en el VTR. En modo PAUSE, dicho control parpadea. Al pulsar PLAY, el video sigue funcionando.
15	>>	Adelanta la cinta VTR.
16	L	En conjunción con el modo MRU. Hace que el MRU gire a la izquierda.
17	F	En conjunción con el modo MRU. Hace que el MRU se mueva hacia adelante.
18	B	En conjunción con el modo MRU. Hace que el MRU se mueva hacia atrás.
19	R	En conjunción con el modo MRU. Hace que el MRU gire a la derecha.

### 3.3 Conectores traseros

Los conectores traseros están situados detrás. El dibujo 3-5 muestra las conexiones del panel trasero del MFSM.

### 3.3.1 Entradas/salidas de video

Las imágenes de cámara proceden directamente de cintas de un centro de control de video. Los contactos de salida del grabador bypass del MFSM están conectados a la unidad de control remoto. Los bias y los errores de fase se compensan automáticamente. Una señal sincrónica del microprocesador del MFSM viene con cada salida de VTR, a fin de conseguir una sincronización precisa con el sistema temporal de periféricos.

### 3.3.2 Entradas/salidas de audio

Aunque los conectores NBC para el monitor también transmiten señales de audio, el MFSM está equipado con 10 RCA de clavija estéreo única para entrada y salida. Se utilizan para la detección auxiliar de errores. Estas clavijas pueden conectarse a la unidad de sintetización digital de audio (DAS), parte CIA-UYA-007/9, para una sofisticada intercepción y alteración del sonido.

### 3.3.3 Conectores de obtención de datos

El GPIB y el RS-232 C constituyen la parte inferior del panel trasero. El tráfico digital rota a través de estos conectores. Además, aparatos en serie o en paralelo, analizadores, módulos de rastreo, periféricos de control remoto, etc., pueden conectarse a estos ports. Vea el Manual de Mantenimiento del MFSM, volumen 2, para conocer más detalles acerca de los conectores.

Dibujo 3-5  
Conectores traseros



## SECCION 4 PROCESOS OPERATIVOS

### 4.1 General

Esta sección describe con detalle los procesos operativos de los siguientes modos de funcionamiento del MFSM:

- Monitor.
- VTR.
- Bypass.
- TGS y MRU.

Los procesos operativos de las opciones y pantallas que controlan los parámetros se indican en esta sección. Los procedimientos de encendido, reglas básicas de programación y modos operativos se indican a continuación.

### 4.2 Procesos de encendido

Acceder al MFSM desde un microprocesador personal no autorizado es virtualmente imposible. La conexión sólo es válida cuando se origina desde el control del ordenador principal hacia los terminales exteriores.

### 4.3 Reglas básicas de programación

Se utiliza un cursor con forma de mano para «apretar» los controles apropiados del panel frontal del MFSM. En microordenadores con joystick standard, el cursor se sitúa con el mando y el control deseado se activa con el botón de disparo. Si se emplea un ratón, el control se activa al apretar una vez el botón superior del mismo.

Cuando un control ha sido apretado, el dedo del cursor cambia a una posición inferior y

el letrero de la función se ilumina para indicar que está activado. Dependiendo del control apretado, éste se ilumina momentáneamente, sigue encendido hasta que usted suelte el control o bien permanece encendido hasta que apriete de nuevo el botón.

### 4.3.1 Seleccionando la pantalla

Para seleccionar una pantalla, pulse el control SELECT. Pasará a una nueva pantalla según la secuencia izquierda-derecha y arriba-abajo. El número del canal cambia con los controles + y —.

### 4.3.2 Ajuste de sincronía vertical

Algunas veces deberá ajustar la sincronía vertical de una pantalla. Para ello:

1. Apriete el control SELECT a fin de seleccionar la pantalla deseada.

2. En sistemas equipados con un joystick:

- Mueva la mano hacia el pulsador VHOLD.
- Pulse y mantenga apretado el disparo.
- Se enciende la palabra VHOLD.
- Mientras mantiene el disparo apretado, mueva el mando hacia adelante para controlar el movimiento de abajo arriba y hacia atrás para controlar el movimiento de arriba abajo.

3. En sistemas equipados con un ratón:

- Pulse y mantenga apretado el control VHOLD.
- Se enciende la palabra VHOLD.
- Apriete los controles + y — para controlar el movimiento vertical.
- Pulse de nuevo VHOLD.

## 4.4 Modos operativos

Las funciones del MFSM de monitor, VTR, bypass y TGS/MRU ofrecen cualidades extremadamente flexibles y poderosas para cubrir actividades de control remoto en tiempo real. En el modo MON, un usuario puede ver el sistema local de monitores. El modo VTR reproduce y permite analizar situaciones pregrabadas. El modo BYP intercepta el sistema de monitores, poniendo en dicho canal una cinta pregrabada. Finalmente, los modos TGS y MRU ofrecen información acerca del lugar que ocupan los dispositivos inteligentes enemigos y los propios. El uso correcto del MFSM depende de la habilidad del usuario para manejar todos los recursos disponibles a fin de cumplir una misión concreta.

### 4.4.1 Monitor

Las pantallas muestran las tomas de cámara según el centro de video de seguridad local o independientemente de la central, cámara por cámara.

**4.4.1.1 Monitores de seguridad.**—Para acceder al sistema de monitores de seguridad:

1. Seleccione una pantalla en el MFSM.
2. Apriete el control MON.
3. El circuito seleccionado es el «A». Observe que el status de la pantalla indica «SECURITY MON A (o B)».
4. Para cambiar de circuito, pulse el control MON.
5. El status de la pantalla indica el circuito de monitores escogido.

**4.4.1.2 Cámaras independientes.**—Es posible conectar una cámara de seguridad independientemente. Para ello:

1. Selecciones una pantalla en el MFSM.

2. Pulse el control CAM.

3. Compruebe que el status de la pantalla indica «LIVE».

4. Pulse el control + para los canales más altos y el control — para los más bajos.

### 4.4.2 Grabación de cintas de video

El modo operativo de grabación de cintas de video es útil para reproducir y analizar actividades pregrabadas. La grabación es automática, así que no se ha previsto la grabación de un determinado evento, como ocurre con un VTR standard. Cuando un canal está dispuesto para la visualización, el material de cinta es transferido a un buffer especial.

Una vez seleccionada una pantalla en el MFSM, ya pulsado el control VTR, éste funciona de forma similar a los periféricos analógicos normales. En la sección 3 se incluye una explicación de las funciones de los controles asociados al VTR. El status de la pantalla indica «TAPE» cuando el VTR está activado. Para cambiar de canal en la cinta, pulse los controles + y —.

La señal sincrónica grabada con la imagen original aparece automáticamente durante la reproducción. Esta señal está presente en la parte inferior de la pantalla en forma de números que corresponden a los minutos y segundos de un período horario. Es posible buscar pulsando PLAY y luego los controles >> o <<. La cinta es representada en cámara rápida conforme cambian los números de la parte inferior.

### 4.4.3 Bypass

El modo bypass permite interceptar la cámara de vigilancia con una imagen grabada del VTR. Para ello:

1. Use una de las pantallas del MFSM para ver el VTR.

2. Seleccione el canal VTR del bypass (usando los controles + y -).

3. Si es necesario, adelante o retroceda el VTR hasta que los números coincidan con el tiempo real.

4. Pulse el control PLAY en el VTR.

5. Pulse el control BYP para interceptar la señal de la cámara de vigilancia con la cinta.

6. Compruebe que el status de la pantalla indica «BYPASS CAMERA».

Para desconectar el bypass, haga lo siguiente:

1. Seleccione la pantalla bypass del MFSM.

2. Pulse el control BYP para volver a la función VTR normal.

## PRECAUCION

Algunos sistemas de seguridad pueden detectar un error de sincronización. Compruebe que la señal de sincronización de tiempo del canal bypass es correcta.

### 4.4.4 Modos TGS y MRU

Cuando el sistema de guía telemétrico está conectado en cualquiera de las pantallas del MFSM, muestra información acerca de las cámaras activadas, de dónde está el personal, del movimiento y de la posición de la MRU. Para mostrar la pantalla TGS:

1. Seleccione la pantalla deseada en el MFSM.

2. Pulse el control TGS.

3. Observe que el status de la pantalla indica «TGS-...». La dirección de la MRU ha de aparecer en el lugar de los puntos.

Además de la posición de la MRU, aparece todo cuanto hay a su alrededor. Por ello, es ideal controlar la MRU en combinación con el TGS. El dibujo 4-1 explica los símbolos del TGS.

4.4.4.1 Controlar el movimiento de la MRU. Para controlar una MRU, ejecute los siguientes pasos:

1. Con joystick:

a) Mueva la mano hasta el control MRU.

b) Pulse y suelte el disparo.

c) Se enciende el control MRU.

d) Mueva el mando hacia adelante o hacia atrás para mover la MRU hacia adelante o hacia atrás, respectivamente.

e) Mueva el mando hacia la izquierda o hacia la derecha para hacer girar a la MRU hacia la izquierda o hacia la derecha, respectivamente.

f) Observe que el status del TGS indica la dirección (EAST, WEST, NORTH o SOUTH) hacia donde mira la MRU.

g) La MRU se para al dejar el mando en el centro.

h) Pulse el control MRU para salir del modo MRU.

i) Compruebe que el control MRU no está encendido.

Con ratón:

a) Pulse y suelte el botón F para mover la MRU hacia adelante y el botón B para moverla hacia atrás.

b) Pulse y mantenga apretado el botón L para hacer girar a la MRU hacia la izquierda y el botón R para hacerla girar hacia la derecha.

c) Compruebe que el status de la pantalla indica la dirección (EAST, WEST, NORTH o SOUTH) hacia donde mira la MRU.

#### 4.5 Precaución de seguridad

El contenido de este manual está clasificado del más alto «TOP SECRET». No saque este documento de sus ficheros. Es ilegal copiar este documento del MFSM en cinta o disco magnéticos o por cualquier otro procedimiento óptico, químico o mecánico.

Dibujo 4-1  
Pantalla del TGS  
(Traducción en el original)

Envíenos esta hoja debidamente rellena y le informaremos de las novedades en software de **Activision**.

Diríjala en sobre franqueado y cerrado a:

**PROEIN, S. A.**

**Velázquez, 10 - 5.º dcha.**

**28001 Madrid**

NOMBRE

DIRECCION

CIUDAD Y CODIGO POSTAL