

< Precedente Prossimo >

Cerca Articoli

Categorie

Seleziona una categoria

Popolari

Recenti



2 FEBBRAIO
2013 –
PASTA
MADRE DAY
gennaio 28th, 2013



Bimbo di 10
anni lancia il
suo business
del riciclo per
aiutare gli
homeless
maggio 26th, 2013



Come
riciclare i
rotoli della
carta igienica
febbraio 23rd, 2013



Baratto
online, il clic
che migliora
la società
aprile 24th, 2013



Amalia
Lamberto:
una eco
designer
siciliana con



“Sherpa”, un robot per il soccorso in valanga

BOLOGNA — La tecnologia al servizio dei soccorritori che operano in condizioni ambientali impervie e di pericolo. Si chiama “Sherpa” ed è il progetto europeo coordinato dall’Università di Bologna che ha preso il via in pochi giorni fa con lo scopo di aiutare i soccorritori negli interventi più ostici e rischiosi. **Il progetto consiste nell’ideazione di una piattaforma robotica in grado di operare sia via terra che in volo, per velocizzare e svolgere in sicurezza i soccorsi in montagna, specialmente in valanga.**

Il tempismo e la rapidità di esecuzione fanno spesso la differenza in caso di soccorso in montagna, soprattutto sotto valanga. Pertanto la velocizzazione delle operazioni è un obiettivo fondamentale, che non può tuttavia essere perseguito a discapito della sicurezza dei tecnici del Soccorso alpino. Se le macchine si sostituiscono agli uomini però le condizioni cambiano e i risvolti possono essere di quelli importanti.

“Sherpa” è un robot pensato per aiutare nelle attività di soccorso che si svolgono in ambienti impervi e di difficile raggiungimento. Interagendo con le capacità cognitive e di ricerca dei soccorritori ha lo scopo di ridurre al minimo i tempi di intervento e soccorso, preservando al contempo la sicurezza di chi svolge le operazioni. “La piattaforma combina i vantaggi di una piattaforma aerea – spiega il comunicato ufficiale dell’Università di Bologna -, in termini di sorveglianza e capacità di raggiungere velocemente zone lontane e magari

Tag

acqua agricoltura
alimentazione
ambiente architettura
automobile **bicicletta**
biologico buone pratiche
cambiamenti climatici casa
cibo Concept & Design
dieta ecoedilizia **ecologico**
ecosostenibile
emissioni **energia**
energia pulita energia solare
evento fiera frutta green
economy idee
inquinamento moda
natura nuove tendenze
orto progetto **riciclo**
rifiuti rinnovabili risparmio
risparmio energetico
salute shopping
sostenibile spreco
stile di vita tecnologia turismo
Video

Archivio

Seleziona mese

inaccessibili da terra, con quelle di una piattaforma terrestre in termini di autonomia e raggio operativo. I piccoli elicotteri, dotati di telecamere e di ricevitori dei segnali di soccorso sono in grado di volare autonomamente, eventualmente opportunamente tele operati dal soccorritore. Questo consentirà di estendere il raggio di ricerca intorno alla posizione del soccorritore. Anche l'aereo ad ala fissa sarà dotato di telecamere e di ricevitori di soccorso (cellulari e beacon signals), ma avrà il compito di supervisionare una zona più ampia, ricostruendo la mappa 3D a complemento delle informazioni dei piccoli elicotteri, il cui raggio d'azione è confinato intorno del soccorritore”.

“Nella soluzione tecnologica immaginata nel progetto – ha spiegato Lorenzo Marconi, coordinatore del progetto e professore di automatica del Dipartimento di Ingegneria dell'Energia Elettrica e dell'Informazione Guglielmo Marconi – il soccorritore trasmette la sua posizione alla piattaforma robotica e comunica con essa attraverso dispositivi tecnologici facili da operare e leggeri. La piattaforma comprenderà poi un piccolo rover terrestre che trasporterà piccoli “elicotteri”, adatti a operare nelle vicinanze di essere umani e che supporteranno l'attività del soccorritore e un aereo ad ala fissa che vola in modo autonomo a un'altezza di circa 50-100 metri”.

Il progetto prevederebbe una fase finale dimostrativa che si svolgerà presso il “testing site” dell'istituto “Swiss Avalanche Research Institute” dell'ETH di Zurigo, uno dei partner del progetto, che metterà a disposizione le proprie strutture presso Valle'e de Sionne. Oltre all'Università di Bologna, partecipano all'ideazione di “Sherpa” anche l'Università di Napoli Federico II, la svedese Linkopings Universiteit, l'Universita' di Brema, l'universita' di Twente e la Katholieke Universiteit di Leuven. **Fanno parte del consorzio anche due piccole e medie imprese e il Club Alpino Italiano. Il progetto finanziato dall'Ue, è previsto di una durata di 4 anni, per un costo totale di circa 11 milioni di euro.**

Fonte www.montagna.tv | Autore Valentina D'Angella |

Mi piace { 1

Da Sabrina Aquilani | febbraio 24th, 2013 | Tecnologia | 0 Commenti

Condividi questa storia, scegli come!

Post correlati



Scrivi un commento



[Privacy & Terms](#)

SCRIVI COMMENTO

Sì, aggiungimi alla newsletter.

Greengeneration promuove informazione, opportunità, insight e risorse per trovare la propria Green-inspiration e favorire così la creazione di strategie per idee, prodotti e stili di vita bio-ispirati.

ISCRIVITI ALLA NEWSLETTER

Inserisci il tuo indirizzo qui sotto. Ti verrà inviata una mail di conferma.

ARTICOLI RECENTI

Firenze 5 giugno incontri per la Giornata Mondiale dell'ambiente 3 giugno 2013

Fuck for forest, il film porno per salvare la natura 2 giugno 2013

Greendea: Coltivazione Idroponica Domestica Made in Italy 2 giugno 2013

Carne Sintetica e Proteine Vegetali: Beyond Meat™ e oltre... 2 giugno 2013

Cargo bike: la bici da trasporto dall'Olandese Rolling Orange 1 giugno 2013

Prendetevi una vacanza. Nonostante la crisi 1 giugno 2013

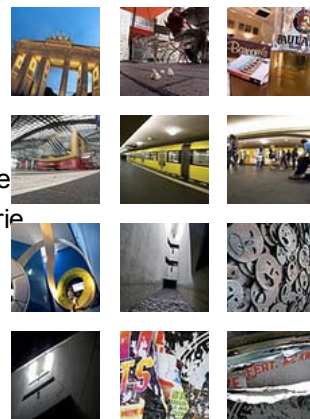
TWITTER RECENTI

Dal Kosovo e dall'Estonia per ripulire il Vesuvio <http://bit.ly/18JPMar> #Ambiente #AssociazioneGreenHeroe #BuonePratiche&Storie 1 hour ago

Integratori alimentari, allarme FDA: dannosi per il cuore <http://t.co/H0fM63zCEX> #AlimentazioneeSalute #SporteStiledivita 5 hours ago

NANOTECNOLOGIA: la nuova minaccia per il cibo <http://t.co/yUISklb3Jt> #AlimentazioneeSalute #CiboeBevande #NanotecnologieeRobotica 9 hours ago

FOTO DA FLICKR



FACEBOOK



Greengeneration

Like 225