

SFO Montelibretti: attività di sperimentazione del progetto Europeo NIFTi

Approfondimenti

- [Galleria immagini](#)



Si è svolta presso la Scuola di Formazione Operativa di Montelibretti (RM), nel periodo 20 - 24 settembre 2010, la prima attività sperimentale on-site nell'ambito del progetto europeo denominato "NIFTI - Natural human-robot cooperation in dynamic environments" che prevede la partecipazione del C.N.VV.F. come "end-user" (utilizzatore finali) dei prodotti e delle tecnologie in sperimentazione.

Il contributo del Corpo Nazionale dei Vigili del Fuoco è quello di fornire scenari specializzati, simulando situazioni di attività USAR ed ambienti con presenza di agenti CBRN, per adattare al meglio le unità robotiche intelligenti alle condizioni presenti in teatri operativi più reali possibili al fine di fare acquisire ai robot le abilità necessarie e fondamentali.

Il progetto, è finanziato dalla Commissione Europea (Direzione Generale per l'Informazione ed i Media - Sistemi Cognitivi, Interazione e Robotica) nell'ambito del 7° programma quadro (tema 3 "Informazione e Tecnologie di Comunicazione"). Il progetto avrà una durata complessiva di 4 anni e coinvolgerà numerosi esperti di robotica, cibernetica, sistemi cognitivi, intelligenza artificiale, USAR (Urban Search & Rescue) e CBRN (Chemical Biological Radiological and Nuclear).

Il D.F.K.I. - Deutsches Forschungszentrum für Künstliche Intelligenz (Centro di Ricerca Tedesco sull'Intelligenza Artificiale) di Saarbruecken (Germania) è l'ente coordinatore del progetto europeo. Oltre a D.F.K.I. ed al C.N.VV.F. partecipano al progetto europeo, in qualità di beneficiari, il T.N.O. Defence, Security and Safety (Olanda), il FRAUNHOFER - Institute for Intellingent Analysis and

Information Systems (Germania), il BLUEBOTICS e il E.T.H.Z. - Swiss Federal Institute of Technology (Svizzera), il C.V.U.T. - Czech Technical University (Repubblica Ceca), l'Università "La Sapienza" di Roma (con il Dipartimento Informatica e Sistemistica) ed i Vigili del Fuoco di Dortmund (Germania) con il F.D.D.O. - Research Institute for Fire Service and Rescue Technology. Durante l'attività di sperimentazione presso la S.F.O. di Montelibretti si è simulato un incidente in galleria coinvolgente 1 mezzo pesante e 4 autovetture, con l'intervento di ricognizione, anche in presenza di fumo e situazioni di ridotta visibilità, realizzato da n.1 mezzo U.A.V. (Unmanned Aerial Vehicle - veicolo aereo autonomo e comandato a distanza) e da n.4 prototipi di U.G.V. (Unmanned Ground Vehicle - veicolo terrestre autonomo e comandato a distanza), tutti comunicanti con un Posto di Comando Avanzato. È stata infine sperimentata dall'Università di Roma la "Gaze Machine" (macchina che osserva), montata su un elmo professionale dei VV.F., munita di 1 microfono e di 4 telecamere.

Le attività svolte ed i test effettuati in galleria, nella settimana di lavoro, hanno avuto pieno successo rispetto a quanto previsto e programmato ed hanno permesso, infine, la raccolta dei dati necessari per la continuazione della sperimentazione sui diversi sistemi robotici impiegati.