

pubblicato il 19 dicembre 2011

## Roma, S.F.O. di Montelibretti - Progetto Europeo NIFTI

Si sono svolte presso la Scuola di Formazione Operativa di Montelibretti (RM), nelle due settimane del 21-25 novembre e del 7-16 dicembre, le attività sperimentali on-site previste per il secondo anno del progetto europeo denominato "NIFTI - Natural human-robot cooperation in dynamic environments".

Il progetto, 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"), ha la durata complessiva di 4 anni e coinvolge numerosi esperti di robotica, cibernetica, sistemi cognitivi, intelligenza artificiale, USAR (Urban Search & Rescue) e CBRN (Chemical Biological Radiological and Nuclear) e prevede la partecipazione del C.N.VV.F. come "end-user" (utilizzatore finale) delle apparecchiature e delle tecnologie in corso di sperimentazione; per la parte dei Vigili del Fuoco il progetto è coordinato dalla Direzione Centrale Emergenza, e vede il coinvolgimento delle Direzioni Centrali Formazione e Risorse Logistiche e Strumentali.

Il contributo del Corpo Nazionale dei Vigili del Fuoco è duplice: da un lato logistico, volto prevalentemente alla realizzazione di scenari di intervento simulati, dall'altro di tipo valutativo per accertare la reale utilità dell'impiego dei robot nel soccorso.

Per quanto riguarda il primo aspetto oltre a creare un complesso e realistico scenario per la sperimentazione sono state attuate una serie di attività di supporto dei partner di progetto per la parte di preparazione e verifica dei prototipi robotizzati - U.A.V. (Unmanned Aerial Vehicle - veicolo aereo autonomo e comandato a distanza) e U.G.V. (Unmanned Ground Vehicle - veicolo terrestre autonomo e comandato a distanza), e per garantire il networking delle comunicazioni per il trasferimento dati in remoto dai computers posti nel PCA (Posto di Comando Avanzato) fino ai robots in campo.

La valutazione delle prestazioni dei sistemi robotizzati, invece, è stata effettuata con il contributo di nove operatori VF (provenienti dalla DCEST - Direzione Centrale per l'Emergenza ed il Soccorso Tecnico - Area VI - Laboratorio di Difesa Atomica, dai Comandi Provinciali VVF di Roma e di Pisa, tutti con capacità in ambito USAR, NBCR e con esperienza in campo di impiego dei robot e sempre seguiti da un Mission Commander (Comandante delle Operazioni) scelto tra i funzionari di settore della DCEST e della Direzione Centrale per le Risorse Logistiche e Strumentali del Corpo Nazionale.

Ciascun operatore VF, previo opportuno training fornito dai Partner di progetto, ha tele operato via Wi-Fi l'unità UGV tramite comandi vocali in una attività di ricognizione e ricerca di vittime a seguito di un incidente stradale in galleria.

Durante le fasi di controllo remoto del robot, gli operatori sono stati monitorati dei propri parametri vitali (con cardiofrequenzimetro e con la valutazione dello stress tramite screening visivo da webcam frontale) al fine di testare le proprie capacità di autocontrollo e gestione dello stress.

Le attività svolte ed i test effettuati sia in galleria che presso il Posto di Comando Avanzato hanno avuto pieno successo rispetto a quanto previsto e programmato, ed hanno permesso, infine, la raccolta dei dati e parametri necessari per la continuazione della sperimentazione sui sistemi robotici finora impiegati.

[Torna indietro](#)

Nota: Se la stampa non si avvia dopo 10 secondi, potete utilizzare il comando "Stampa" dal menu "File".

