

Allegato 1

Richiesta acquisti progetto Audacity come da preventivo allegato

Il progetto AUDACITY verte sullo sviluppo di un sistema di navigazione autonoma e obstacle avoidance per ASV Autonomous Surface Vehicle.

Per il raggiungimento degli obiettivi è necessario:

- integrazione di un sistema LIDAR sul ASV tramite una GIMBAL per correggere la dinamica del veicolo nell'acqua.
- Implementazione di un sistema di power delivery tramite regolatori di voltaggio e corrente.
- Sviluppo dei sistemi di automazione sviluppati in ROS Robot Operating System
- Sviluppo di componenti hardware ad hoc per l'assemblaggio di componenti per il quali è richiesta una stampante 3D. La quale potrà anche essere utilizzata per qualsiasi progetto futuro di robotica/hardware.

Si allega il preventivo **0198-DZ-OGS** prodotto da RADIO KALIKA DI FELICIAN DANILA

Alessio Trebbi

