

La barca-drone italiana che segue la rotta di Colombo

15:29, 23 ottobre 2019

Si chiama Barchetta Magica e ha già percorso quasi 2 mila chilometri per oltre 800 ore di viaggio in totale autonomia

Una barca-drone italiana è in navigazione verso Cuba seguendo la prima rotta di **Cristoforo Colombo**. Si chiama Barchetta Magica e, partita a metà settembre dall'isola Gran Canaria senza equipaggio a bordo, ha già percorso quasi 1.900 km nell'Atlantico con oltre 800 ore di viaggio in totale autonomia.

Il piccolo natante a vela di 1,5 metri è alimentato da energia solare e viene costantemente monitorato dagli ingegneri dell'Università di Firenze che l'hanno costruito. Gli ultimi aggiornamenti su questa incredibile traversata atlantica saranno presentati al "**Sea Drone Tech Summit 2019**", seconda edizione dell'unico congresso in Italia dedicato ai droni e ai sistemi robotici per impiego marino e subacqueo, che si svolgerà nei giorni 29 e 30 ottobre prossimi a Ostia (Roma).

"La navigazione verso Cuba procede regolarmente", ha confermato l'ideatore ing. **Marco Montagni**, "e, in occasione dell'evento di Ostia, illustreremo una variante del modello originale per il monitoraggio real-time ed il pattugliamento delle coste". Il congresso sarà ospitato per la parte congressuale dal Polo Natatorio di Ostia, centro federale della Federazione Italiana Nuoto, e per le prove in mare dal Porto Turistico di Roma.

Al "Sea Drone Tech Summit 2019", saranno presentati numerosi altri progetti di droni navali di superficie. L'Istituto di Ingegneria del Mare (INM) del CNR, ad esempio, illustrerà le attività di ricerca realizzabili con la piattaforma **SWAMP** (Shallow Water Autonomous Multipurpose Platform), che consente applicazioni in acque ultra-basse, essendo in grado di operare con meno di 30 cm di profondità.

L'Istituto Superiore per la Protezione e la Ricerca Ambientale (ISPRA), in collaborazione con l'Università della Calabria e l'Istituto di Geologia Ambientale e Geoingegneria (IGAG) del CNR, presenterà invece il catamarano autonomo **DEVSS** (DEvelopment Vehicle for Scientific Survey), utilizzato tra l'altro per la mappatura multiscala delle praterie di Posidonia oceanica.

Altri progetti presenti a Ostia saranno **INTCATCH** dell'Università di Verona per il controllo della qualità delle acque interne, **OPENSwap** del Consorzio Proambiente impiegabile per il monitoraggio geofisico degli ambienti acquatici e il drone idrografico **Echoboat** della società Codevintec per rilievi in porti, fiumi, laghi, lagune e cave. La raccolta delle plastiche galleggianti è invece l'obiettivo del progetto **Litter Hunter** sviluppato dalla start-up GreenTech Solution.