

Gallipoli: Sea drone tech summit

Ieri l'apertura del primo congresso sui robot per impiego marino

17 novembre 2018 | Rubrica: [Archivio](#), [Attualità](#), [Comunicati](#), [Cronaca](#) Tag: [Gallipoli](#), [mare](#)



Il congresso si è aperto ieri all'eco-resort Le Sirenè.

Di seguito il comunicato diffuso dagli organizzatori:

Sabato 17 il congresso proseguirà presso il Circolo della Vela di Gallipoli,

che ospiterà al Molo San Giorgio alcune dimostrazioni operative di droni subacquei, navali ed aerei. "Per la prima volta in Italia, sarà possibile fare il punto sullo sviluppo di questi nuovi mezzi, che rivoluzioneranno le attività di studio, esplorazione e sfruttamento dell'ambiente marino", ha spiegato Luciano Castro, organizzatore del congresso. "Un Paese come l'Italia – con oltre 7mila chilometri di coste, senza contare le acque interne di laghi, bacini idrici e fiumi – potrà trovare in questa tecnologia sofisticata nuove soluzioni per il monitoraggio e la tutela di questo grande patrimonio ambientale e di ciò che nasconde nelle sue profondità".

Il "Sea Drone Tech Summit 2018" è promosso dall'associazione Ifimedia ed organizzato dalla società Mediarkè, in collaborazione con "Roma Drone Campus". Il congresso ha ricevuto i patrocini dei ministeri della Difesa e dello Sviluppo Economico, di Regione Puglia, Comune di Gallipoli, CNR, ENEA, Università del Salento, Università Roma Tre, Link Campus University, ISME, OGS e RINA. Nella giornata di domani 16, presso l'Eco-resort Le Sirenè sarà anche presente un'ampia area espositiva con la mostra statica di vari modelli di droni e robot subacquei, navali ed aerei, negli stand di 12 enti e aziende: Drone Store Italia, Green Tech Solution, MDM Team, Novacavi, Orion, Proambiente, TopView, Università di Firenze, Università Sapienza di Roma, Università del Salento, Università di Verona e Zad Marine. La partecipazione al congresso è gratuita ed è riservata ai professionisti del settore. I lavori saranno trasmessi in diretta streaming sul canale Drone Channel Tv.