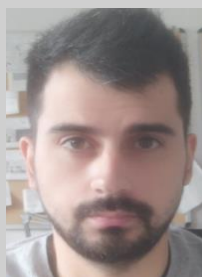


Il gruppo di lavoro è composto attualmente da 6 persone:

- (AP) Andrea Pomente (reti neurali, sistemi di visione, elaborazione di immagini)
- (LC) Luca Calacci (sistemi di controllo, definizione arch. SW)
- (FR) Fabrizio Romanelli (algoritmi di SLAM, elaborazione di immagini)
- (FC) Francesco Conversi (sistemi di controllo, gestione HW, testing, coordinamento)
- (FDF e AC) Fabio Del Frate e Daniele Carnevale (coordinamento)
- Studenti corso di Ingegneria dell'Automazione



Ing. Francesco Conversi
(Dottorando Leonardo)



Ing. Luca Calacci



Ing. Andrea Pomente



Ing. Fabrizio Romanelli

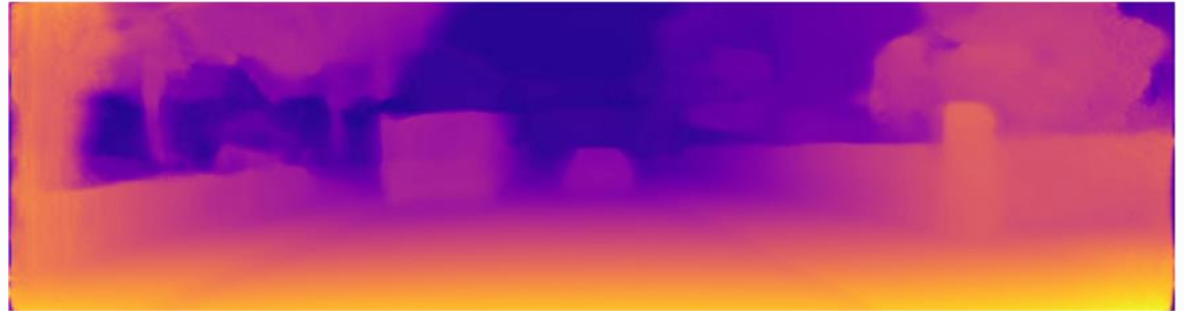
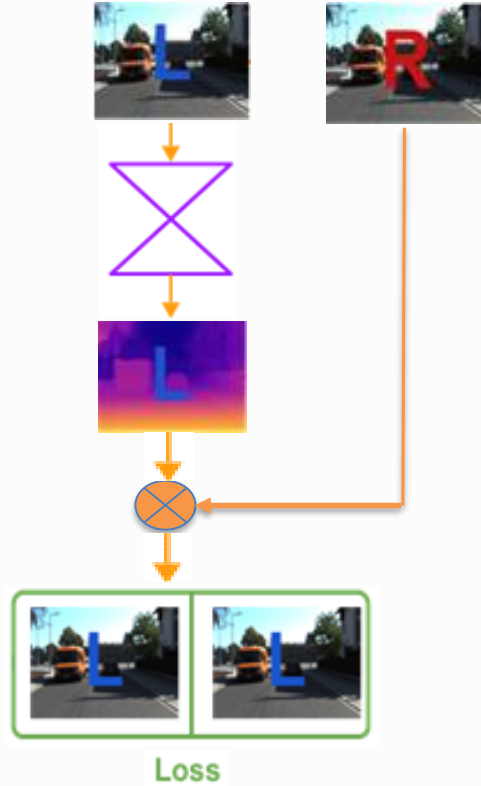


Prof. Fabio Del Frate

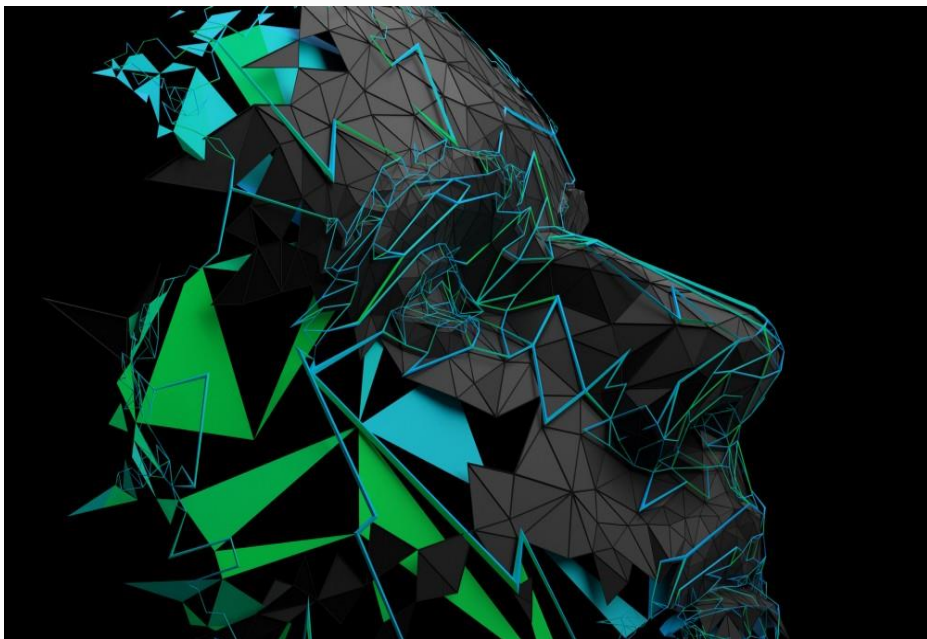


Prof. Daniele Carnevale

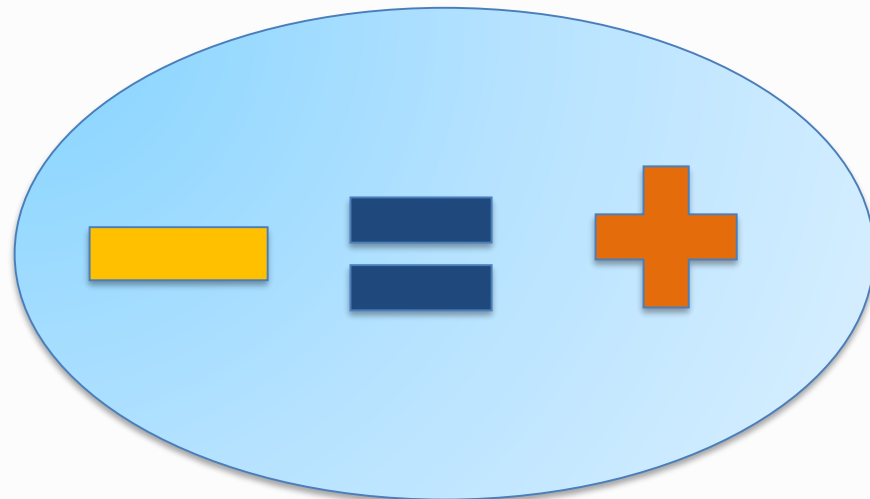
AI for obstacle avoidance



Human Centered AI



LESS IS MORE

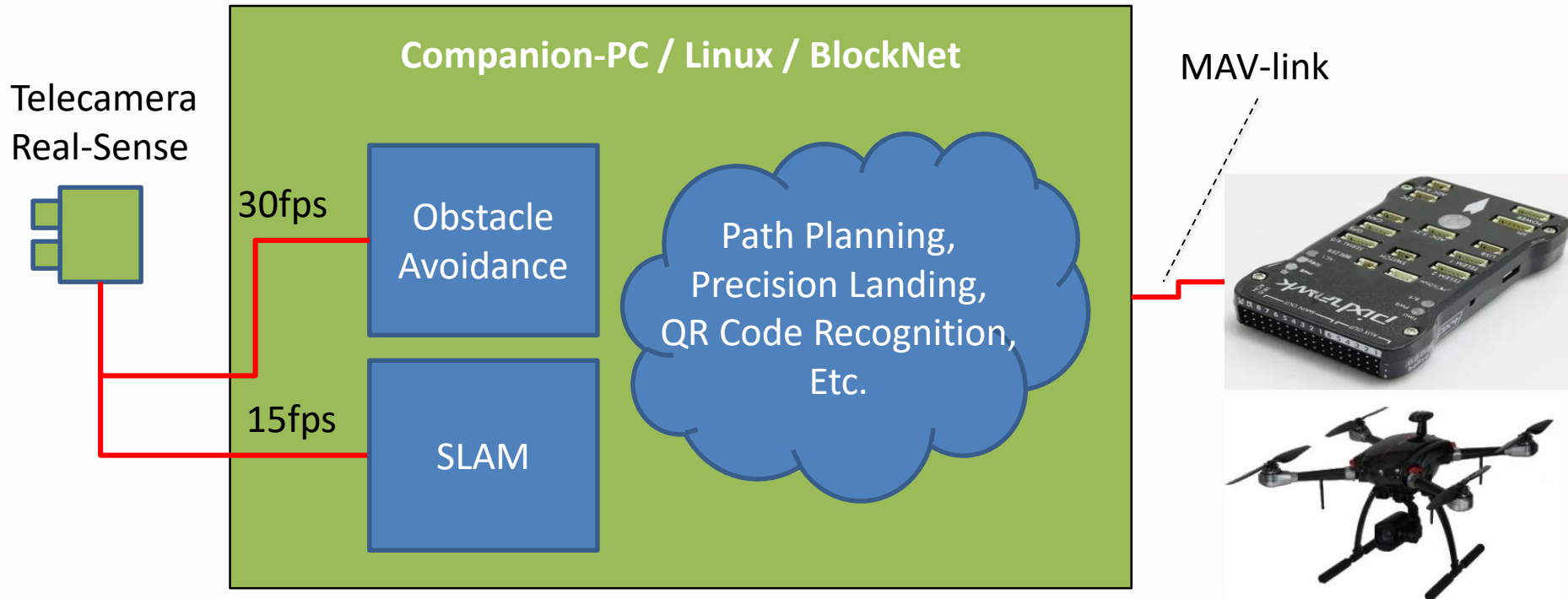


<https://mc.ai/human-centered-ai-artificial-intelligence-that-works-with-humans-not-against-them/>

Attualmente il progetto è nella fase di integrazione HW-SW.

Obiettivi a breve termine:

- Verificare alcune problematiche di integrazione HW, principalmente legate alla alimentazione.
- Gestire l'integrazione SW dei vari blocchi
- Analizzare le problematiche di determinismo delle elaborazione e del carico del companion PC



BlockNet: Drone simulator

- Design e sviluppo di un ambiente di simulazione in cui testare le nostre strategie di controllo per la gara. Sviluppato utilizzando il motore grafico Unity3d e BlockNet.

