

Il cloud computing arriva sul gps e mette le ali alla mobilità veicolare

*AvMap, partner del Progetto [Pegasus](#), il progetto di Industria 2015, promosso dal Ministero dello Sviluppo Economico e coordinato da Octo Telematics, ha studiato e progettato il gps del futuro **sempre “connesso” via GPRS ad un provider di servizi e ad una Centrale Operativa***

- Si chiama [Smart Navigation](#), il nuovo sistema di navigazione che si basa sul concetto di **cloud computing**, in grado di fornire in *real time* una quantità illimitata di informazioni geolocalizzate che, invece di essere elaborate dal Gps, sono gestite e analizzate da una Centrale esterna
- Un'operazione oggi non ancora possibile sul singolo dispositivo di navigazione che, a causa dei limiti del processore e per la mancanza di un collegamento fisso ad un server, può elaborare solo un numero limitato di dati
- Un servizio che viene reso disponibile grazie agli accordi con le diverse amministrazioni locali

Milano, 14 marzo 2012 – Un Gps “sempre connesso” ad una **Centrale Operativa**, che, sfruttando la logica del **cloud**, permette di analizzare un'infinità di dati e fornire risposte in *real time*, operazione oggi non ancora possibile sul singolo dispositivo di navigazione a causa dei limiti del processore. Questo è il futuro del mercato della navigazione satellitare, una grande rivoluzione alla cui realizzazione stanno lavorando la multinazionale italiana [AvMap](#) (www.avmap.it), insieme alle altre aziende e agli enti partners del progetto Pegasus¹.

Il nuovo sistema formato da un Gps connesso via **GPRS** ad un **provider di servizi** e ad una **Centrale Operativa**, si chiama [Smart Navigation](#), ed è in grado di trasformare il navigatore da strumento *stand alone* a dispositivo di navigazione intelligente.

La Centrale Operativa è direttamente collegata a pc, telecamere, etc... e grazie all'utilizzo di risorse software può memorizzare, archiviare ed elaborare dati, garantendo all'utente:

- informazioni in *real time*,
- ottimizzazione dell'itinerario stradale,
- precisione,
- potenzialità di calcolo illimitata.

¹ Tra i partners del progetto Pegasus accanto ad AvMap: Octotelematics, SiTECo, TSF, RAptech, ENEA, Metasystem, infoblu, wilab, netsen, itstaff, Università di Bologna e Consorzio Midra.

Il sistema **Smart Navigation** include un database cartografico avanzato, che differisce da quelli tradizionali, in quanto dotato di **informazioni avanzate sui profili di velocità**, calcolati da Octo Telematics, grazie alla collaborazione dell'Università di Bologna, che ha monitorato il traffico sulle strade di Roma (scelta come città campione), nelle diverse ore del giorno e nei diversi giorni della settimana. Grazie ai profili di velocità e agli aggiornamenti in *real time*, il percorso può essere calcolato e ottimizzato a seconda del giorno della settimana e dell'ora, in questo modo, l'utente avrà a disposizione il percorso più vantaggioso in quel determinato momento per arrivare a destinazione, con un conseguente **miglioramento della viabilità, della sicurezza stradale e riduzione dell'inquinamento**.

Attivando la modalità "connessa" sul navigatore, questo invia la rotta alla Centrale, la quale calcola il routing ottimizzato, sfruttando le informazioni a sua disposizione sul traffico in tempo reale e le rinvia poi al navigatore (sotto forma di waypoint), che così può seguire un percorso "privilegiato" con poco traffico.

Il ruolo che giocano le Amministrazioni locali incide significativamente ai fini della realizzazione del progetto. Gli enti locali sono, infatti, chiamati a rappresentare una parte importante della "domanda" durante la fase di test e validazione dei risultati del progetto.

Tra i vantaggi che il sistema di Smart Navigation potrà offrire agli utenti:

- utilizzare l'interfaccia stessa del navigatore per inviare richieste e ricevere risposte, visualizzandole sul display, riguardanti:
 - **Parcheggi;**
 - **Pubblicità,**
 - **Informazioni turistiche.**
- conoscere anticipatamente traffico, percorsi consigliati, parcheggi disponibili nelle vicinanze, **zone ZTL** etc...
- ridurre l'inquinamento, realizzando e monitorando **"politiche di mobilità sostenibile"** e ottenere un notevole miglioramento della **sicurezza** sulle strade attraverso una corretta gestione dei flussi.

L'idea di creare un gps in grado di fornire ai suoi utenti informazioni illimitate in tempo reale, si è sviluppata all'interno del progetto "[Pegasus](#)" (progetto per la gestione della mobilità attraverso sistemi infotelematici per l'ambito urbano, per la sicurezza di passeggeri, veicoli e merci). Tale progetto, scelto dal Bando di Industria 2015, promosso e finanziato dal Ministero dello Sviluppo Economico, ha messo insieme un gruppo di importanti imprese ed enti di ricerca, che hanno sviluppato una piattaforma infotelematica, integrata con quella di Octo Telematics, per migliorare la gestione di flussi di persone, veicoli e merci all'interno delle aree urbane e periurbane.

"Abbiamo deciso di prendere parte a questo progetto insieme ad altre grandi aziende e Università, perché riteniamo che la logica alla base della tecnologia **cloud** sia il

futuro anche per la mobilità". – ha dichiarato **Simone Lazzarini, AD di AvMap** – "Solo adottando la nuova piattaforma telematica le Amministrazioni Pubbliche potranno riuscire a gestire una quantità sempre più alta di vetture in aree urbane e periurbane, dando un ordine alla mobilità, adottando politiche sostenibili per ridurre l'inquinamento e migliorare la sicurezza stradale, e nel contempo, offrendo un'enorme quantità di servizi utili a tutti i loro utenti".

"Pertanto, speriamo - continua **Simone Lazzarini** - che la maggior parte delle Amministrazioni si mostri sempre più sensibile a queste tematiche e il 30 giugno 2012 al termine della fase - Progettazione e Sviluppo - decida di adottare questo nuovo sistema per il proprio Comune".

Per maggiori informazioni sul Progetto Pegasus:

(<http://pegasus.octotelematics.com/web/guest>)

Per maggiori informazioni sul sistema Smart Navigation:

(<http://pegasus.octotelematics.com/web/guest/smart-navigation>)

PER INFORMAZIONI STAMPA

Ufficio Stampa: **Mediagroup98**

Elena Rabaglio 02- 34593133 393-8858716

elena.rabaglio@mediagroup98.com

Stefania Lobosco 392-9695090

stefania.lobosco@mediagroup98.com

AVMap

AvMap nasce in Italia nel 1994 all'interno del gruppo C-MAP, leader mondiale nella cartografia elettronica marina.

Debutta nel mercato aeronautico mondiale con l'EKP (Electronic KneePad), uno dei sistemi di navigazione aeronautica più venduti al mondo, e utilizzato nella sua ultima evoluzione dalle Forze della Marina Militare e Aeronautica, Polizia di Stato, Guardia di Finanza, Vigili del Fuoco, Protezione Civile ed Eli-Soccorso. in Italia ed in molti altri paesi nel mondo.

Nel settore terrestre AvMap produce, nel 1994, il Desert Cruiser, primo navigatore portatile per auto del mondo. Desert Cruiser, utilizzato dai concorrenti della Parigi-Dakar, è un grande successo cui presto seguiranno il 'Road Cruiser', 'Geosat GPS', 'Geosat evolution', 'Geosat2', 'Geosat4', 'Geosat5' e 'Geosat6'.

Nel 2007, l'unità B2B Automotive in collaborazione con Peugeot Italia, propone sulla Peugeot 207, ancora una volta per prima nel mondo, il concetto di navigatore ibrido: integrato in auto ma portatile allo stesso tempo.

AvMap è oggi il partner ideale di case automobilistiche che richiedono soluzioni innovative ed altamente tecnologiche in tempi brevi. Tra i clienti di AvMap troviamo il gruppo PSA (Peugeot/Citroen), Toyota Motor Europe, Mitsubishi Motor Company Brazil e molti altri. AvMap si è specializzata nelle soluzioni personalizzate per esigenze di navigazione complessa: dal navigatore per il fuoristrada a quello per il camper, dal navigatore per i radioamatori all'agricoltura di precisione etc. I prodotti AvMap sono 100% made in Italy. Per maggiori informazioni: www.avmap.it