



**Designação do Projeto** | i-RoCS

**Código do Projeto** | POCI-01-0247-FEDER-039947

**Região de Intervenção** | Centro e Lisboa

**Entidades beneficiárias** | ATENA – Automação Industrial, Lda.; CLIMEX – Controlo de Ambiente, S.A; Universidade de Aveiro

**Data de aprovação** | 2019-03-28

**Data de início** | 2019-05-01

**Data de conclusão** | 2022-04-30

**Custo total elegível** | 633.535,14 €

**Apoio financeiro** | 402.382,07 €

#### **Breve Descrição do Projeto**

O projeto “i-RoCS – Research and Development of an Intelligent Robotic Cleaning System” é promovido por um consórcio constituído pela ATENA (promotor líder), CLIMEX (entidade empresarial) e Universidade de Aveiro (ENESII), visando a investigação e desenvolvimento de uma solução robotizada de lavagem automática de grandes pavimentos, com autonomia elétrica e permite lavagem de longa duração, com capacidade de mapear o espaço a lavar/higienizar, contribuindo para aumentar a sua rentabilidade.

Assim, o projeto resultará numa solução de lavagem automática de pavimentos industriais, sem intervenção humana, dotada da capacidade de reaproveitar a água, permitindo assim aumentar a autonomia e a eficiência da lavagem. A solução i-RoCS irá ter incorporado um Sistema de Visão, capaz de controlar a qualidade da operação, de forma automática. De igual forma, a solução permitirá gerir de forma eficiente os recursos de tempo, energia, água e consumíveis, em função das reais necessidades de limpeza/higienização do pavimento em causa. A solução destina-se a qualquer tipo de empresas com grandes pavilhões, tais como Indústria, Logística, Hospitais e Healthcare, Centros Comerciais/Leisure e Escritórios.

O projeto decorre num período de execução de 36 meses, contemplando, para assegurar a persecução dos objetivos propostos, um plano de trabalhos estruturado em 7 atividades. O consórcio promotor do projeto conta ainda com o apoio do parceiro RENAULT/CACIA, que irá fornecer os meios e os recursos necessários para o desenvolvimento e validação da solução i-RoCS em ambiente real.