|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  |  |
|  |  |  |

|  |
| --- |
| **LLEGATO A - DICHIARAZIONE REQUISITI MINIMI INDEROGABILI** |
| PROCEDURA NEGOZIATA SENZA PREVIA PUBBLICAZIONE DI BANDO DI GARA, AI SENSI DELL'ART. 50, COMMA 1, LETT. e) D.LGS. 36/2023, PER L’AFFIDAMENTO DELLA “FORNITURA DI UN SIMULATORE DI GUIDA”, FINANZIATO CON I FONDI DELL’UNIONE EUROPEA, NEXT GENERATION EU |
| CIG B0813447CD  CUP D43C22001180001 |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Tipologia** | **ID** | **Requisiti minimi inderogabili** | **Caratteristiche dell'attrezzatura offerta** |
| Indicare, nella colonna evidenziata in verde, i valori reali specifici delle caratteristiche dell’attrezzatura. Per i requisiti che non prevedono misure, confermare la presenza della caratteristica richiesta, ove possibile specificando modalità o dettagli dell’attrezzatura che rispondono al requisito. |
| **1 - Hardware** | 1.1 - Pianta | Impronta a terra del sistema completo non superiore a 6m x 6m |  |
| 1.2 - Volante | Feedback di forza |  |
| 1.3 - Sedile | Presenza di cinture pretensionate e feedback aptico |  |
| 1.4 - Comandi | Pedale acceleratore e freno |  |
| 1.5 - Cruscotto & HMI | Digitale con possibilità di personalizzazione degli elementi visualizzabili |  |
| 1.7 - PC rack | Presenza computer rack per l'alloggiamento di tutti gli accessori hardware necessari |  |
| 1.8 - Video proiezione | Display con dimensione di almeno 45 pollici |  |
| **2 - Software** | 2.1 - Simulatore dinamica veicolo | Esecuzione simulazione real-time Modellazione dinamiche veicolo longitudinali, verticali, laterali, interazione pneumatico-strada Possibilità di personalizzazione completa parametri veicolo e interazione pneumatico-strada Possibilità di definizione di variabili di controllo relative ad architetture di veicolo non standard (es. 4 ruote sterzanti 4WS, 4 ruote traenti 4WD, etc.) |  |
| 2.2 - Simulatore percezione | Simulazione di sensori esterocettivi quali, ad esempio: Lidar, Telecamere, Radar, Ultrasuoni. |  |
| 2.3 - Simulatore ambiente | Possibilità di realizzazione/personalizzazione di ambienti 3D (comprendenti arredo urbano, segnaletica orizzontale e verticale, etc.) Simulazione di agenti attivi quali, ad esempio: Veicoli, Pedoni, Ciclisti. Possibilità di simulare diffrenti condizioni di luminosità (giorno/notte) |  |
| 2.4 - Compatibilità hardware | Compatibilità ed integrazione con hardware di cui al punto 1. |  |
| 2.5 - Compatibilità software | Possibilità di interfacciamento con unità di calcolo esterne tramite protocollo UDP (o altro): Esportazione segnali relativi ai sensori veicoli Ricezione comandi veicolo standard (es. pedale freno, acceleratore, sterzo) e variabili di controllo veicolo accessorie (definite in 2.1) |  |
| **3 - Formazione e supporto** | 3.1 - Manuali | Manuali d'uso e di impostazioni software |  |
| **4 - Manutenzione** | 4.1 - Ricambi | Fornitura di parti di ricambio per almeno 5 anni |  |
| **5 - Consegna** | 5.1 - Tempi di consegna | Massimo 6 mesi |  |