**Nom du projet concerné : ……………..**

**Formulaire à renvoyer complété à l’adresse suivante**

Xxxxxxxx

|  |  |
| --- | --- |
| Contact | Nom de l’organisme :  Statut de l’organisme (start-up, PME, ETI, grand groupe, laboratoire, etc.) :  Nom :  Prénom :  Email :  Téléphone :  Adresse postale :  En cas de groupement, merci de :   * Préciser le nom du groupement et le nom du porteur du projet * Donner les informations relatives à chaque société constituant le groupement |
| Références clients (privées comme publiques) |  |
| Brevets, labels, prix obtenus… |  |
| Appartenance à un réseau (pôles, clusters, incubateurs,... et si oui préciser lesquels) |  |

|  |
| --- |
| **Description de la solution ou technologie proposée**  (Possibilité d’ajouter une présentation ou un dossier justificatif en pièce jointe et préciser les risques et verrous technologiques identifiés). |
|  |
| **Document de justification**, qui explicite l’adéquation de la solution proposée par le candidat avec le besoin exprimé ; Entre autres, les éléments doivent démontrer :   * Pertinence : La solution proposée répond aux besoins et contraintes techniques et opérationnels. Il est demandé impérativement de remplir le tableau des critères d’évaluations (en fin de document) afin de préciser l’état actuel de la solution et l’état de la solution qui sera présentée lors de la démonstration. * Crédibilité : les éléments de preuve, scientifique ou technique, permettent de confirmer la faisabilité du projet notamment l’atteinte des performances demandées ; * Viabilité : la situation de la ou des sociétés candidates, les développements ultérieurs envisagés, les applications ou secteurs de marché identifiés, les collaborations envisagées. |
|  |

|  |  |
| --- | --- |
| **La plan du projet,** qui fera état notamment de la feuille de route du système/produit présenté | |
| Roadmap du projet (résultats déjà acquis, étapes précédentes, travaux déjà lancés, phasage passé et à venir du projet) et éventuellement le calendrier prévisionnel associé |  |
| La description et le planning des travaux pour atteindre les niveaux attendus |  |
| En quoi ce projet est-il innovant ? |  |
| Cartographie des droits de Propriétés Intellectuelles de votre solution. |  |
| Autres précisions que vous souhaitez apporter |  |
| Respect réglementation | Le candidat (ou le groupement) est responsable du vol de son drone et du respect de la réglementation en vigueur au moment du vol. Par exemple, il doit disposer d’un pilote habilité et autorisé, il s’occupe de faire les déclarations de vols, etc….  Il est possible d’envisager la présence d’un pilote de sécurité qui reste en vue directe du drone et capable de faire une reprise de pilotage à tout moment pour des raisons de sécurités.  Merci de décrire dans ce paragraphe, comment le candidat est/ sera conforme à ces contraintes. |

|  |  |
| --- | --- |
| **Critères d’évaluation** | Une commission d’évaluation impliquant différents experts évaluera les propositions encore en lice. Les évaluateurs ne pourront utiliser les informations contenues dans les propositions qu’aux seules fins de l’évaluation*.* |
| **Cette évaluation sera fondée sur les 3 critères suivants :**   * Pertinence : La solution proposée répond aux besoins et contraintes techniques et opérationnels exprimés dans le tableau de critères d’évaluation ci-dessous. * Crédibilité : Les éléments de preuve, scientifique ou technique, permettent de confirmer la faisabilité du projet notamment l’atteinte des performances demandées ; * Viabilité : la situation de la ou des sociétés candidates, les développements ultérieurs envisagés, les applications ou secteurs de marché identifiés, les collaborations envisagées, confortent la viabilité de la solution au-delà du projet financé dans le cadre de cet appel à projets.   Les données transmises dans le formulaire seront traitées dans l’unique but d’identifier et d’accompagner des projets d’intérêt pour NEXTER | |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  |  | **Actuel** | **Cible pour la démonstration finale** |
| **Gabarit drone** | |  |  |
|  | Le drone (hélice à l'arrêt dans le pire cas) est inscrit dans un diamètre de | mm | mm |
| **Autonomie** | |  |  |
|  | Temps de vol | min | min |
| **Vitesse de progression du robot** | |  |  |
|  | Vitesse de progression du robot | m/s | m/s |
| **Fonction** | |  |  |
|  | Retour vidéo  (nb caméras/flux) |  |  |
|  | Qualité vidéo (résolution, bitrate, FPS) |  |  |
|  | Latence vidéo  (glass to glass) | ms | ms |
|  | Furtivité de la solution (hors lien radio) |  |  |
|  | Furtivité sonore | dB | dB |
| **Ergonomie** | |  |  |
|  | Nombre d'actions opérateurs / simplicité de la mise en œuvre (hors décollage / atterrissage) |  |  |
|  | Délais de mise en œuvre (temps entre le moment où le drone est hors tension et le drone est en mode suivi et fourni une image répondant au besoin, à savoir vision du robot avec son environnement proche) |  |  |
|  | Nombre de modes pertinents proposés |  |  |
|  | Paramétrage de la position relative  (Type de paramètres : position, orientation, …) |  |  |
| **Evitement d'obstacles** | |  |  |
|  | Nature des obstacles que le drone peut éviter (branches, ponts, fils électriques…) |  |  |
| **Environnement climatique** | |  |  |
|  | Tenue au vent | m/s | m/s |
|  | Luminosité (jour, jour/nuit) |  |  |
|  | Pluie | mm/h | mm/h |
| **Type d'environnement** | |  |  |
|  | Piste de vitesse (route double sens, bordée d'arbres et passages boisés) | % de temps de repise opérateur  % de temps où l’image fournie est pertinente | % de temps de repise opérateur  % de temps où l’image fournie est pertinente |
|  | Chemin forestier /zone de rampes | % de temps de repise opérateur  % de temps où l’image fournie est pertinente | % de temps de repise opérateur  % de temps où l’image fournie est pertinente |
|  | Traversée de zones avec nombreux arbres | % de temps de repise opérateur  % de temps où l’image fournie est pertinente | % de temps de repise opérateur  % de temps où l’image fournie est pertinente |
| **Maturité de la solution** | |  |  |
|  | TRL de la solution (à titre indicatif) |  |  |
|  | Cout objectif de la solution |  |  |
| **Fonction bonus** | |  |  |
|  | Toutes fonctions majeures apportant un plus capacitaire à la solution. Cela peut être lié ou non au retour vidéo du robot, mais doit être activable en même temps que la fonction de suivi et restitution vidéo soit opérante |  |  |