



DOLOBOT

ONE-PAGER

PITCH

ha sviluppato un rover anfibio per ispezione remota di condutture e infrastrutture sommerse. Il sistema permette controlli sicuri da remoto eliminando i rischi per gli operatori, genera report automatici con AI per il rilevamento difetti e crea digital twin delle tubature per manutenzione predittiva e monitoraggio dello stato delle strutture nel tempo.

PROBLEMA/OPPORTUNITÀ'

Le infrastrutture idriche, fognarie e idroelettriche soffrono di: Obsolescenza delle condotte e mancanza di monitoraggio continuo.

Opportunità: introdurre una nuova generazione di robot capaci non solo di ispezionare, ma di operare underwater, abilitando modelli di manutenzione data-driven.

SOLUZIONE/PRODOTTO

Svilupa una piattaforma robotica modulare anfibia composta da:
Rover operativo già funzionante per ispezioni in tubazioni da Ø400mm in su. Capacità di operare anche completamente sott'acqua (fino a 500 m) Software proprietario con AI per: rilevamento automatico dei difetti e reportistica istantanea

ANALISI DI MERCATO

Mercato globale robot di ispezione: ~USD 29,8B entro il 2034 (CAGR ~20%)

Clienti target: Utility idriche e fognarie Gestori impianti idroelettrici EPC e società di manutenzione Enti pubblici e multi-utility

BUSINESS MODEL

Vendita robot, Noleggio operativo, Subscription software (AI, report, digital twin), Progetti custom / servizi avanzati.

VANTAGGIO COMPETITIVO

Unica piattaforma anfibia multi-scenario

Modularità → costi ridotti e manutenzione semplificata

Integrazione hardware + software + AI proprietari

Team con forte esperienza in subsea, robotica e Oil & Gas

STRATEGIA DI MERCATO

Focus iniziale su idroelettrico e reti complesse

Progetti pilota e early adopters

Expansione multi-settore tramite la stessa piattaforma.

FINANCIAL

Prototipo reale sviluppato e testato

Primi progetti consegnati e fatturati e test operativi in corso

AREE TECNOLOGICHE

Robotics / Inspection /
Digital Twin

STADIO DI SVILUPPO

STADIO PRODOTTO: TRL 7

TEAM

- | | | |
|--------|----------------|----|
| • Team | Member | 1: |
| | Luca Anselmi | |
| • Team | Member | 2: |
| | Pietro Fedon | |
| • Team | member | 3: |
| | Matteo Cestari | |