

## UER PARTNER DELLA 7° ROMA DRONE CONFERENCE



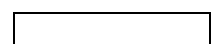
Università Europea di Roma è partner della 7° edizione di Roma Drone Conference 2021, l'evento professionale di riferimento della Drone Community italiana, che si tiene giovedì 18 novembre 2021.

Roma Drone Conference 2021 affronterà due temi di grande attualità:

- la **situazione del mercato** dei droni ad oggi, dopo l'entrata in vigore del nuovo Regolamento UAS europeo e italiano
- le **prospettive dell'impiego** dei droni nella futura Air Mobility (i droni Taxi )

UER, oltre a mettere a disposizione la sua prestigiosa sede con un Auditorium da 400 posti, offrirà la **competenza scientifica e accademica dell'Ateneo** e, in particolare, del Centro di Ricerca Geografica GREAL del Corso di Laurea in Turismo e Valorizzazione del Territorio.

Il **laboratorio GREAL (Geographic Research and Application Laboratory)**, diretto dal Prof. Gianluca Casagrande, Associato di Geografia in UER, utilizza da molti anni i droni per le proprie attività nel settore della ricerca geografica, non ultimo la spedizione internazionale **PolarQuest** nella quale ha mappato fondali marini artici per la localizzazione di macroplastiche.



A riguardo della partnership il Prof. Casagrande, anche Coordinatore del Corso di Laurea in Turismo, dichiara: “Siamo lieti di essere partner di Roma Drone Conference e di poter presentare il nostro Laboratorio di Geografia GREAL, fiore all’occhiello per l’Università e per il Corso di Laurea in Turismo e valorizzazione del territorio; il laboratorio permette agli studenti di toccare con mano le attività di **mappatura con Droni** finalizzate al turismo, al suolo e al mare”.

**Il Prof. Casagrande sarà inoltre uno dei relatori della 1° tavola rotonda che si terrà il giorno 18 novembre.**

Scarica la [locandina](#) oppure [visita il sito](#)

Docenti, studenti e personale della UER potranno ottenere il **pass gratuito** previa presentazione al desk della Segreteria organizzativa di un tesserino di riconoscimento universitario.

