

RESOLUCIÓN

JUSTIFICACIÓN DE LA ELECCIÓN

El siguiente documento incluye la resolución correspondiente en respuesta a la publicación por parte de Rover Infraestructuras de oferta para participar en el Proyecto AICEDRONE – SISTEMA DE INTELIGENCIA ARTIFICIAL APLICADO A LA MODELIZACIÓN GEOMÉTRICA DE PRECISIÓN EN INGENIERÍA CIVIL EMPLEANDO CÁMARA Y LIDAR EN DRONES, publicada con fecha 11 de Octubre en <https://www.rovergrupo.com/es/noticia-detalle/oferta-para-participacion-en-proyecto-de-id-aicedrone-omo>

Una vez cerrado el plazo de presentación de ofertas y revisada la documentación presentada, respetando el plazo máximo de 10 días para emitir la resolución, el personal del Departamento de I+D+i de Rover Infraestructuras al cargo de realizar la valoración de los candidatos presentados y en base a los criterios de evaluación establecidos en el anuncio resuelve lo siguiente:

SOLICITANTE	DESCRIPCIÓN	PUNTOS	TOTAL PUNTOS
Universidad de Salamanca (Diego González Aguilera)	Presupuesto	24	68
	Criterio técnico 1	0	
	Criterio técnico 2	10	
	Criterio técnico 3	5	
	Criterio técnico 4	5	
	Criterio técnico 5	10	
	Experiencia previa	10	
Universidad de Castilla-la Mancha (David Hernández López)	Presupuesto	40	95
	Criterio técnico 1	10	
	Criterio técnico 2	10	
	Criterio técnico 3	5	
	Criterio técnico 4	5	
	Criterio técnico 5	15	
	Experiencia previa	10	
Ingecor Geomática S.L. (Carlos Espadas Álvarez)	Presupuesto	20	54
	Criterio técnico 1	0	
	Criterio técnico 2	10	
	Criterio técnico 3	0	
	Criterio técnico 4	0	
	Criterio técnico 5	10	
	Experiencia previa	10	

Atendiendo a las puntuaciones obtenidas se concluye que el candidato elegido para la participación en el proyecto AICEDRONE es la entidad UNIVERSIDAD DE CASTILLA-LA MANCHA, a quien se le va a comunicar por escrito esta resolución a través de la persona de contacto indicada.

En Valencia, 11 de octubre de 2022



Rover
INFRAESTRUCTURAS
ROVER INFRAESTRUCTURAS, S. A.
C/ Botánico Cavanilles, 28 - 46010 Valencia
CIF: A-23111607

Fdo.: Lisardo Fort Alarcón

Director de I+D+i