

Con la nomina a Presidente e Amministratore Delegato, Vincenzo Russi è stato chiamato a guidare e-Novia nel processo di consolidamento, espansione ed evoluzione della società con l'obiettivo di accelerare la creazione di spin-off, lo sviluppo di proprietà intellettuale e il trasferimento di innovazione alle imprese. e-Novia S.r.l. nasce nel 2012 su iniziativa di alcuni ricercatori del "Move Research Group" del Politecnico di Milano (www.move.deib.polimi.it) e si è distinta per l'eccellenza nella generazione di innovazione, testimoniata dalle collaborazioni con aziende di punta italiane e straniere e dalla realizzazione di spin-off imprenditoriali.

Più di 40 tra manager ed ingegneri coinvolti, 15 brevetti e 4 spin-off attivati: e-Shock S.r.l., Zehus S.r.l., Drive2Go S.r.l. e AstraYacht S.r.l., società che sviluppano prodotti e soluzioni a partire dalla proprietà intellettuale e dai brevetti di e-Novia e operano nei settori automotive, sport motoristici, flotte di veicoli, trasporti, nautica, mobilità cittadina.

I nuovi soci investitori sono imprese, imprenditori e manager coerenti con la visione strategica di e-Novia e con i settori in cui opera. Con un'iniezione di capitale di oltre 2 milioni di euro, un management fortemente motivato e il contributo industriale e relazionale dei soci investitori, e-Novia punta a confermarsi su una più ampia scala di livello internazionale.

"Siamo di fronte a nuovi approcci nell'innovazione digitale. - ha dichiarato Vincenzo Russi - e-Novia si distingue per l'eccellenza dei propri talenti, per un portfolio di proprietà intellettuali e per la capacità di trasformare l'innovazione in impresa. Ho creduto in e-Novia come socio, ancora prima di assumerne la gestione. Ora, grazie alla fiducia di tutti i soci, metto a disposizione dell'azienda anche le mie competenze manageriali, la lunga esperienza professionale, il capitale delle relazioni a livello internazionale e la passione per l'innovazione che da sempre mi guida".

© riproduzione riservata
pubblicato il 24 / 04 / 2015