

RobocupJr 2017

**Congruo bottino per l'ITT "Giovanni Giorgi" di Brindisi:
Primo premio all' XI Trofeo Internazionale città di Roma e primo e
secondo posto alla fase regionale di Robocup Jr.**

Struttura in metallo dal cuore umano i robot delle tre squadre dell' I.T.T. "G. Giorgi": *Team Giorgi* a Roma ha preso parte alla **RomeCupJr 2017** vincendo il primo premio e *Team Giorgi 1* e *Team Giorgi 2* a Bari si sono classificati al **primo e secondo posto** alla fase regionale della Robocup Jr per la categoria Rescue.

La **RomeCup** e la **RoboCup Rescue** sono competizioni internazionali il cui scopo è quello di incoraggiare lo sviluppo e la ricerca tecnologica nel salvataggio di esseri umani in strutture danneggiate da terremoti, fiamme, incidenti e così via.

Questi i nomi dei partecipanti alla RomeCup: **Vitale Matteo - 5EA (caposquadra), Finizzi Marco - 4AA, Conserva Gabriele - 3BI.**

Alla fase regionale, invece, il "Giorgi" ha gareggiato con due squadre: **Team Giorgi 1** composto da **Turco Vincenzo, Mazzotta David e Sconosciuto Christian, tutti studenti della 4AA,** e **Team Giorgi 2** composto da **De Nitto Luna, Panna Kevin della 3BA,** e **Rizzo Alessandro e Battipaglia Antonio della 3DA.** Coordinatore del progetto di robotica è il prof. Diego Brando, che, coadiuvato dal prof.



Giuseppe Sarcinella, ex docente del "Giorgi" ha reso possibile il raggiungimento di tali risultati ambiti. Competizioni al cardiopalma, non fosse altro perché, durante le gare, vengono preparate degli scenari che riproducono l'interno di edifici colpiti da terremoti o incendi. Ogni squadra in gara presenta uno o più robot che dovranno esplorare l'ambiente in modalità autonoma. Lo sviluppo di robots in grado di agire in maniera autonoma ed esplorare tali ambienti, individuando le

eventuali vittime, è una sfida interessante, in quanto coinvolge aspetti quali la mappatura dell'ambiente, la localizzazione del robot, l'individuazione degli ostacoli e delle vittime e la necessità di predisporre una modalità di esplorazione completamente autonoma in caso di impossibilità di comunicare col robot.