

ROBOTCUP 2

All'inizio di dicembre l'università di Salerno, dopo un interessante incontro di orientamento riguardo la facoltà di ingegneria informatica, annuncia un interessante evento: la robotcup, una sfida che vede coinvolti tutti i licei e le scuole superiori aderenti della regione Campania. Per questo evento è prevista la formazione di una squadra operativa per ogni scuola, la nostra è composta da:



VA: Anzuoni Elia, d'Amore Pierluigi, Pisa Armando;

VB: Colantuono Nicola;

VC: Sgrosso Alessandro, Rizzo Bruno, Accomando Alessio;

VD: Ammaturo Antonio,
Pelosi Sabrina, de Feo
Carmine;

VE: Buonocore Mario,
Trifone Raffaele,
Picariello Emilio;

IIIA: Magliaro Aurelio;

IA: Magliaro Matteo;



La sfida consiste nella preparazione e programmazione di un robot, affinché possa compiere un determinato percorso: in alcuni

punti seguire una linea nera, in altri scorrere fra due o più paratie senza sbattervi. Sebbene quest'anno il liceo V.de Caprariis si apra a più indirizzi, i partecipanti non hanno alcuna base d'informatica, tuttavia l'università ha di proposito facilitato il compito depurando la fase di programmazione da ogni tecnicismo attraverso un software che permette di utilizzare un linguaggio semplificato. La fase di programmazione prevede una serie di incontri settimanali nella stessa scuola e nella sede di Fisciano, per discutere, ottenere dritte e consigli da professori esperti nel settore. Il compito non si dimostra affatto semplice, la paura di fallire non è poca, ma il 29 aprile 2016, data della gara, era giunto. Arrivati a Fisciano a tutte le squadre viene spiegato il regolamento della gara: ha una struttura a gironi, i ragazzi hanno la possibilità di riposizionare il robot in caso in cui lo stesso s'impalli e bisogna riposizionarlo in caso in cui tagli il percorso. Il nostro liceo si classifica nono, e come primi tre abbiamo liceo B.Rescigno, al terzo posto (Roccapiemonte), Itis Focaccia al secondo posto (Baronissi), Istituto Publio Virgilio Marone al primo posto (Mercato San Severino).

