

COMPETIZIONI

I giorni, i campi di gara, la finale

Attaccanti e portieri, soccorritori in situazione d'emergenza, esploratori alla ricerca di luci, gas o suoni, ballerini attori alle prese con coreografie e interpretazioni teatrali... alla RomeCup 2019 si sfidano in diverse competizioni, sognando la qualifica per i mondiali in Australia.

Sono robot fatti di "bulloni e viti", spesso interamente auto costruiti, che si muovono in modo autonomo. A sfidarsi sono i team di scuole provenienti da tutta Italia, e da qualche paese europeo (quest'anno tre squadre da Malta), con la convinzione che, comunque vada, si vinca o si perda, gareggiando s'impara.

- ▶ **2 aprile, dalle 10 alle 16**
Università Roma Tre
- ▶ **3 aprile, dalle 10 alle 16**
Università Roma Tre
- ▶ **4 aprile, dalle 10 alle 16**
Università Roma Tre
- ▶ **5 aprile, dalle 9 alle 12**
Campidoglio, Sala della Protomoteca, Palazzo Senatorio, finali e premiazione

1

Gare

Trofeo Internazionale Città di Roma di Robotica

Si tiene per la tredicesima edizione e partecipano 148 team di scuole di diverse regioni italiane. Quest'anno si disputano gare per le categorie *Soccer* (primary e secondary), *Rescue* (primary e secondary), *On stage* (under 14 e under 19), *Explorer* (junior e senior).

RoboCup Junior 2019

In occasione della RomeCup si svolgono le selezioni nazionali della RoboCup Junior 2019 per partecipare ai mondiali di robotica che si terranno a Sidney, in Australia, dal 2 all'8 luglio 2019. Le categorie in gara sono *Soccer Secondary* (*Open League* e *Light Weight*) e *Rescue Simulation*.

Esibizione NAO - robot umanoidi

A cura del Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale "A. Ruberti", Università Sapienza di Roma.

I premi per ciascuna categoria, del valore di 1.000 euro, sono offerti da Regione Lazio e Lazio Innova.

Categorie

- Soccer Secondary | selezione RoboCup Junior 2019
- Rescue Simulation | selezione RoboCup Junior 2019
- On stage (under 14 e under 19)
- Rescue Primary e Secondary
- Explorer Junior e Senior



I robot calciatori (Soccer)

I robot calciatori giocano in modo autonomo, cioè senza essere telecomandati, con palleggi, passaggi e goal, grazie a un pallone speciale, in grado di emettere raggi infrarossi.

La partita si svolge in due tempi di 10 minuti con un pausa di 5 minuti. Per individuare la palla (*RoboSoccer Ball*) i robot usano speciali sensori e, al fine di evitare urti tra le pareti dei campi e tra gli stessi giocatori, emettono impulsi ultrasonici e calcolano il tempo di ritorno

dell'impulso per determinare la distanza di un eventuale ostacolo. Una bussola elettronica (Compass) fornisce al computer di bordo l'orientamento del robot per la navigazione e per evitare l'autogol. Alcuni robot sono dotati di meccanismi meccanici e pneumatici per il trattenimento (Roller) e calcio della palla (Kicker). Il campo di gioco, tappeto verde su superficie dura, misura 122 x 183 cm. I robot della categoria *Light Weight League* hanno la stessa dimensione di *Open League* (max 22 cm di altezza e di diametro) ma sono più leggeri, 1.100 g invece di 2.400 g e meno "potenti" (12 V invece di 15 V). Nella categoria Open si gioca con la palla arancione "passiva", mentre Light mantiene la pallina attiva a IR.



I robot soccorritori (Rescue Line)

Sono programmati per intervenire in situazione di emergenza, dai terremoti agli attacchi terroristici. Camminano tra le macerie, salgono le scale e, grazie a sensori speciali, riescono a individuare le vittime. I Rescue Robot possono affiancare gli uomini nelle operazioni di soccorso più complesse. Nelle competizioni, il campo di gara è articolato su più livelli, collegati da un corridoio inclinato o rampa, con una pendenza inferiore ai 25 gradi e pareti di almeno 10 cm di altezza. Le dimensioni delle

camere e delle porte di accesso, così come i materiali di rivestimento (linoleum, moquette ecc.) sono definiti dal regolamento di gara. Il percorso da seguire (a labirinto) è una linea nera tracciata sul pavimento. Sul percorso i robot trovano diversi ostacoli, detriti, dossi ecc. che devono superare per individuare e raggiungere la vittima da soccorrere ("zona rossa"). La gara ha inizio ponendo il robot all'ingresso della prima "stanza" e avviandolo manualmente. Il soccorritore deve esplorare le tre stanze in 8 minuti. Il percorso di gara è considerato concluso con successo se il robot riesce a portare la vittima nella zona di salvataggio (*Evacuation Point*), secondo il piano di evacuazione.



I robot esploratori (Explorer)

A competere sono mini robot programmati per muoversi autonomamente alla ricerca di sorgenti luminose collocate in posizioni fisse e sconosciute all'interno di un campo di gara, che viene presentato ai partecipanti 10 minuti prima della competizione. Riescono ad evitare gli ostacoli, a individuare la posizione di luci (*explorer junior*), gas o suoni (*explorer senior*) e a segnalarne la presenza emettendo un segnale luminoso o acustico. Sono esclusi

eventuali dispositivi di contatto ("baffi") per l'individuazione di ostacoli. L'esploratore è contenuto all'interno di un parallelepipedo (200 x 200 x 250 mm). Il campo di gara è formato da una superficie piana di 2 x 4 metri, di colore bianco. Il perimetro del campo di gara è delimitato da un bordo, di colore nero, alto 140 mm. All'interno del campo sono presenti ostacoli di colore bianco a forma di cubi (400 x 220 x 300 mm). Gli ostacoli possono essere disposti in modo da formare corridoi di larghezza non inferiore a 300 mm. Sono considerati ostacoli, a tutti gli effetti, anche i bordi del campo di gara. Le gare *junior* e *senior* sono articolate in più prove, stabilite dalle giuria, della durata di circa 3 minuti ciascuna.



Esibizioni creative (On stage)

La nuova categoria inserita nella RoboCup Junior prevede sempre una rappresentazione come la dance, ma si differenzia per il maggiore contenuto di creatività e interazione uomo-robot.

Uno o più robot si esibiscono con gli esseri umani, vestiti in costume e si spostano in modo creativo, interattivo e collaborativo. Il genere dell'esibizione, di uno o due minuti, è libero (ballo, pièce teatrale, installazione artistica ecc.) e la musica non è obbligatoria. Nella

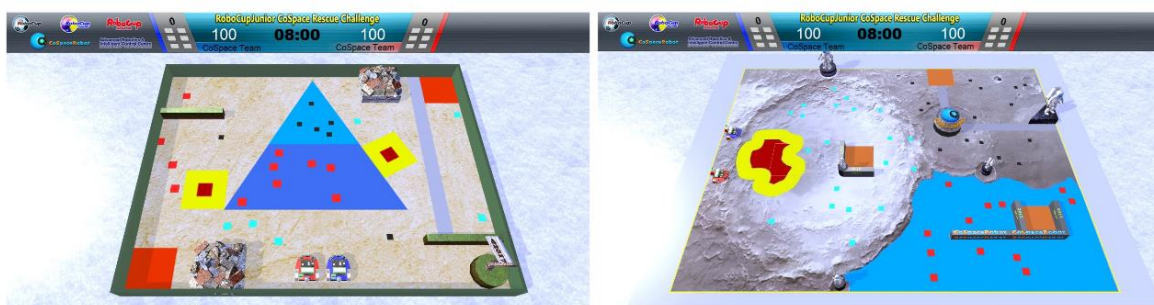
valutazione dei giudizi ha particolare rilevanza la performance dei robot. I team, composti al massimo da 5 persone, gareggiano in due categorie distinte per età, da 11 a 14 anni e da 15 a 19 anni.

Squadre di soccorso (Rescue Simulation)

In uno scenario di emergenza, dove gli uomini non possono intervenire senza mettere a rischio la vita, bisogna organizzare una squadra di soccorso costituita da robot che devono portare a termine la loro missione in modo autonomo.

Il robot deve essere forte e intelligente perché deve muoversi in un terreno insidioso, pieno di ostacoli. Quando il robot trova la vittima, la deve mettere in salvo trasportandola fino al punto di evacuazione più sicuro per affidarla alle cure degli uomini.

Le squadre devono sviluppare strategie e programmi che rendano i robot in grado di agire sia nel modo reale sia in scenari virtuali di soccorso. Non si partecipa singolarmente ma solo in team, da 2 a 6 persone: ogni componente ha un ruolo tecnico specifico. La categoria è aperta a studenti da 11 a 19 anni. La gestione del tempo e le competenze tecniche sono essenziali.



REGOLAMENTI

Ogni anno, per migliorare la qualità delle competizioni, vengono apportate modifiche ai regolamenti delle varie categorie.

Per informazioni su modalità delle gare, caratteristiche dei campi e configurazione dei robot, è opportuno consultare i regolamenti aggiornati sul sito www.romecup.org oppure sul sito ufficiale della RoboCup2019 <https://2019.robocup.org/>

ARBITRI

- SOCCER: Paolo Torda, Raimondo Sgrò, Giampaolo Pucci con Flavio Galasso e Giulia De Iuli
- ON STAGE: Celestino Rocco
- RESCUE SIMULATION: Luca Calacci
- EXPLORER: Francesco Lerteri
- RESCUE LINE: Lorenzo Sangiorgi, Michel Lanzari e Andrea Farro

ESIBIZIONI

NAO, i robot umanoidi



Nao, prodotto da Aldebaran Robot, è alto circa mezzo metro, è dotato di gambe, braccia, mani, sensori e capacità di interazione. È un robot estremamente realistico, che assume posture molto naturali ed espressive. A controllare ogni movimento è il cervello “informatico”, l’efficiente processore situato nella sua testa. Il robot dispone di 25 gradi di libertà ed è ben “sensorizzato”: pulsanti sui piedi, ultrasuoni sul petto, microfoni omnidirezionali nelle orecchie, telecamere ecc. Autonomo e programmabile, presenta una centrale inerziale a cinque assi, sensori e un sistema multimediale evoluto. Può afferrare oggetti, spostarsi, ballare, esplorare una stanza e persino interagire con le persone. L’esibizione calcistica organizzata dal Dipartimento di

Ingegneria informatica, automatica e gestionale “A. Ruberti” dell’Università Sapienza di Roma, lascia il pubblico senza fiato. Nella sfida ai calci di rigore possono cimentarsi anche i bambini e Nao in porta si tuffa con grande naturalezza e prontezza per parare i tiri insidiosi. Quest’anno la performance è a rischio, perché i calciatori si sono infortunati, proprio come accade nelle squadre in carne e ossa!

