

Robo-Cup-Team verpasst Teilnahme an deutscher Meisterschaft nur knapp

Hochspannend waren am vergangenen Sonntag nicht nur die Entscheidungen bei Olympia, auch im bayerischen Vöhringen, einem der 7 Standorte der Qualifikationsturniere für den deutschen Robocup, hätten Paul Tamplon, Julian Schumacher und Felix Hennerich (Klasse 6 bzw. 7) in einem Herzschlagfinale beinahe noch die Endrunde in Magdeburg erreicht. Nach einem sehr starken letzten Durchgang konnten noch mehrere Teams überholt werden, doch mit dem 8. Platz von 28 Mannschaften wurde die Endrunde ganz knapp verpasst. Die Enttäuschung währte nur kurz, denn diese hervorragende Platzierung konnte bei der ersten Teilnahme eines Teams unserer Schule wirklich nicht erwartet werden. Nach über einjähriger Vorbereitung, Bauen, Programmieren, Testen und Optimieren des Roboters ging es darum, Erfahrungen unter Wettkampfbedingungen zu sammeln. In der Disziplin „Rescue“ soll der Roboter zunächst einen Parcours mit diversen Hindernissen und Schikanen durchlaufen, um anschließend in der Endzone „Opfer“ zu bergen. Am ersten Tag waren drei Läufe zu absolvieren, ein guter und zwei solide Durchgänge bedeuteten Platz 11. Nach einer wenig erholsamen Nacht in der Turnhalle ging es morgens wieder ins Kongresszentrum, wo dann intensiv an Details gearbeitet wurde, um bei der schwierigen letzten Etappe möglichst gut auszusehen. Dank einiger Verbesserungen im Programm und einer guten Taktik bei der Platzierung der „Checkpoints“ war die Endrundenteilnahme dann sogar in Reichweite. Auch wenn es knapp nicht reichte, können die Jungs sehr stolz auf dieses hervorragende Ergebnis sein – vielleicht gelingt der große Wurf ja im nächsten Jahr.

Seit dem Jahr 2015 wird die Robo-AG am Gymnasium Ebingen in Kooperation mit dem Naturwissenschaftlich-Technischen Stützpunkt Albstadt angeboten. In Vöhringen wurde das Team von den AG-Leitern Thomas Sauer und Benjamin Lebherz sowie Helmut Posselt vom NTS betreut.



Team Gymnasium Ebingen / NTS Albstadt
Felix Hennerich, Julian Schumacher, Paul Tamplon