

Un evento di:



Realizzato con:



# INTELLIGENZA ARTIFICIALE E ROBOTICA

PER LA SFIDA DELLA SOSTENIBILITÀ OLISTICA

## CONTEST CREATIVI DI ROBOTICA

21 marzo, Università degli studi di Roma Tor Vergata

*Conductum Rover*, Dronibot

IIS Edoardo Amaldi -in collaborazione con - Università  
degli Studi di Roma 'Tor Vergata- Macroarea di  
ingegneria

Con il Patrocinio di:



REGIONE  
LAZIO

ROMA



UNINDUSTRIA  
UNIONE DEGLI INDUSTRIALI E DELLE IMPRESE  
ROMA • FROSINONE • LATINA • RETI • VITERBO



Mobility Partner:



In Collaborazione con:



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI ROMA



Un progetto congiunto di  
Google Cloud, Intesa Sanpaolo,  
Tim Enterprise

Partner:



Microsoft

Johnson & Johnson  
Innovative Medicine



SIENERGIE  
EVOLUZIONI CARTOTECNICHE





Un evento di:



Realizzato con:



*“ Spesso il termine utopia è la maniera più comoda per liquidare quello che non si ha voglia, capacità o coraggio di fare. Un sogno sembra un sogno fino a quando non si comincia a lavorarci. E allora può diventare qualcosa di infinitamente più grande”*

Adriano Olivetti

**Team**



«La speranza e la curiosità per il futuro mi sembravano meglio della sicurezza del presente. L'ignoto è sempre stato molto attraente per me... e lo è tutt'ora»

-Hedy Lamarr

## “I ragazzi di via Parasacchi”

CLASSE 5BS (Scientifico)

Alfonso Maria Giorgini, Robert Costin, Federico Cassese, Alessandro Pizzuti

CLASSE 4AC (Classico)

Lorenzo Checchi, Greta Konstantinov, Francesco Betrò, Alessandro Del Duca, Maksym Tecza, Gaetano Antonucci

prof. Assunta Chiummariello

Prof Universitario referente Daniele Carnevale Università TorVergata

Campo volo del Liceo Edoardo Amaldi



ROMECUP



Un evento di:

FONDAZIONE

Mondo Digitale



Realizzato con:

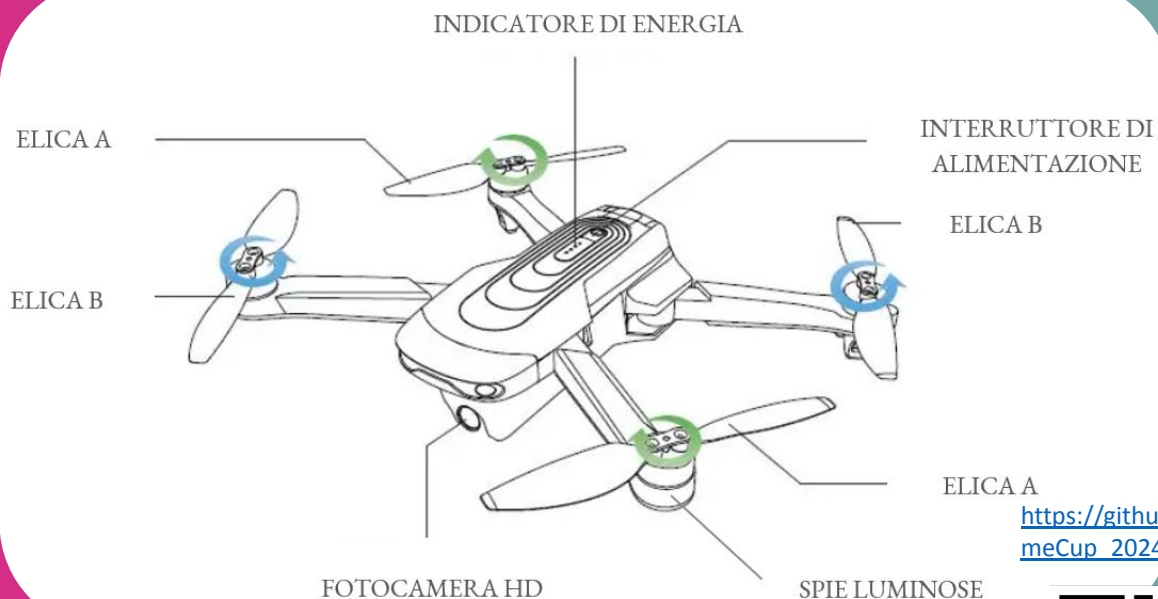


Italian  
Tech

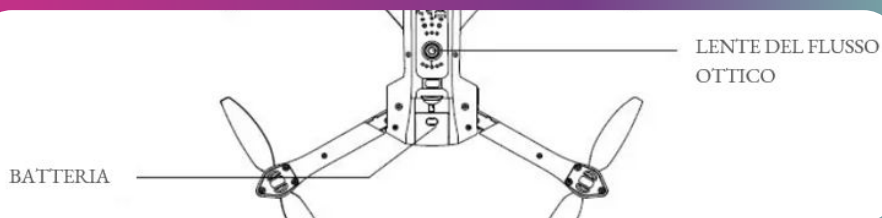
GEDI  
GRUPPO EDITORIALE

## SCHEDA TECNICA DRONE

MODELLO: HOLY STONE HS175D Drone ultraleggero con fotocamera 2K



[https://github.com/Amg005/RomeCup\\_2024\\_Amaldi](https://github.com/Amg005/RomeCup_2024_Amaldi)

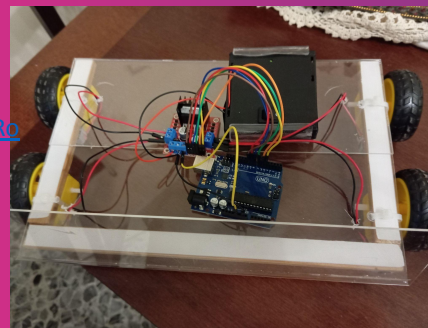


## SCHEDA TECNICA ROVER

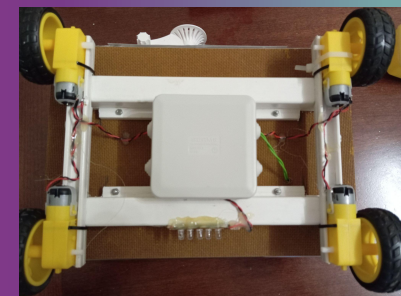


Vano  
Arduino Uno+ modulo  
bluetooth HC-05  
Motor Drive Controller  
L298N

Modulo sensore  
HC-SR04 (sensore  
ultrasuoni)



Motor TT a due assi con  
rapporto di riduzione 1:48



pacco batterie composto  
da 3 batterie 18650 in  
serie con un circuito  
bms3s (circuito ricarica  
bilanciato per 3 celle)





Un evento di:



Realizzato con:

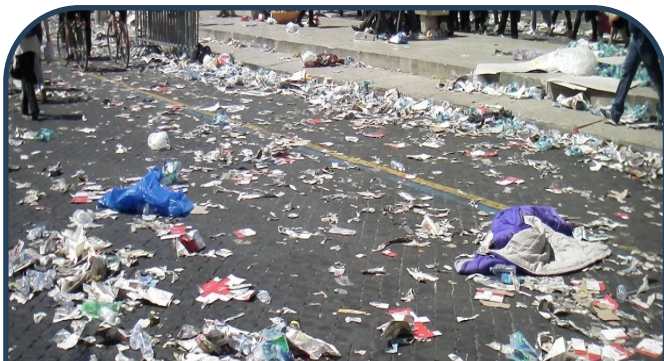


Italian  
Tech

GEDI  
GRUPPO EDITORIALE

L'essenza del programma è **Trova e raggiungi** quindi “riconoscere una categoria di oggetti attraverso la telecamera di un drone e prendendo come riferimento il drone controllare i movimenti di un rover affinché possa arrivare all'oggetto d'interesse”

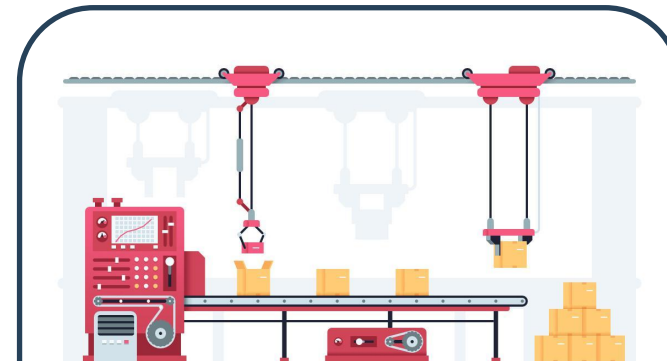
**La versatilità e l'adattabilità del sistema permettono un'agevole e proficua applicazione in molteplici ambiti**



Sostenibilità-raccolta  
differenziata- riciclo



Soccorso emergenze  
ambientali



controllo e ottimizzazione  
processi industriali

*“...Un sogno sembra un sogno fino a quando non si comincia a lavorarci...”*

