

## Das Kopernikus-Gymnasium gewinnt gegen starke Gegner –unter anderem aus Hamburg und Holland– überlegen den Auftaktwettkampf für die Junioren bei der FieldRobot-Weltmeisterschaft

Bei diesem Wettbewerb kam es auf **sehr hohe Genauigkeit bei größtmöglicher Geschwindigkeit an**, denn es wurde die Strecke gemessen, die der Roboter in 2,5 Minuten zurückgelegt hat. Diese wurden dann in Punkte umgewandelt. Jede Berührung des Roboters wurde mit Strafpunkten geahndet. Kleine Ungenauigkeiten der Robotersteuerung vergrößern sich bei längeren Fahrten, denn der Roboter konnte nicht – wie in anderen Wettbewerben- nach Teilaufgaben neu ausgerichtet werden. Alle 4 Teams des Kopernikus-Gymnasiums fanden wegen des sehr guten Funktionierens der Roboter große Bewunderung. Insgesamt schnitt das Kopernikus-Gymnasium hervorragend ab. Von den 12 Pokalen konnten die Kopi-Teams 5 Pokale erringen.

Für jede Aufgabe gab es eine Einzelbewertung und Siegerehrung. Außerdem kämpften die Teams um den Gesamtsieg.

Ergebnisse:

Entlangfahren einer Linie:

**3. Preis**      **Kopi-Rob 1**

<b>Christian Schlieker</b>	<b>8c</b>
<b>Manuel Kerk</b>	<b>8a</b>
<b>Christian Kerk</b>	<b>6b</b>

Entlangfahren einer durch Banden und künstlichen Maispflanzen begrenzte Strecke:

**1. Preis**      **Kopi-Rob 2**

<b>Michael Lambers</b>	<b>8a</b>
<b>Florian Böing</b>	<b>8a</b>
<b>Julian Gläser</b>	<b>10f</b>

**2. Preis**      **Kopi-Rob 1**

Auch der Gesamtsieg blieb bei den Kopi-Teams.  
Gesamtwertung für alle Aufgaben:

**1. Preis**      **Kopi-Rob 1**

**2. Preis**      **Kopi-Rob 2**

**Kopi-Rob 3**

<b>Alexander Surmann</b>	<b>5f</b>
<b>Max Kösters</b>	<b>5f</b>
<b>Jonas Stilling</b>	<b>5f</b>

verpasst nur um 6 Punkte den 3. Preis und auch  
**Kopi-Rob 4**

<b>Simon Bruns</b>	<b>7e</b>
<b>Mario Lambers</b>	<b>7e</b>
<b>Fiete Linnenschmidt</b>	<b>7e</b>

befand sich im Mittelfeld.

Für den 1. Preis erhält das Kopernikus-Gymnasium 300€ und für den 2. Preis 200€ Siegpriämie.

Wir gratulieren den Kopi-Rob-Teams zu dieser außergewöhnlichen Leistung.