

Milano nei Parchi – Parco Adriano - Comunicato gara numero 1

22 novembre 2025

Il RITROVO della gara è presso il Parcheggio della Via Privata Trasimeno, come da immagine GoogleMaps qui sotto.



Per la classica gara di Corsa di Orientamento, la partenza e l'arrivo sono nei pressi del ritrovo, indicati con il triangolo in colore rosso

Nell'ambito di Milano nei Parchi sono stati predisposti due percorsi:

- un classico percorso di Corsa di Orientamento
- un percorso ULTRA-Sprint di Trail-O

Sviluppo del percorso di Trail-Orienteering

La gara di Trail-O è tracciata nel formato "Sprint". Non sono previsti punti a tempo, ma solo una rete di punti SENZA punto di visuale, dove sarà posizionata UNA SOLA lanterna, che si troverà al centro del cerchietto (risposta A) o in posizione differente (risposta Z).

Il percorso è ULTRA-Sprint in quanto si sviluppa tutto nella piccola zona circostante il parcheggio, allo scopo di non creare sovrapposizioni tra il percorso di C.O. e quello di Trail-O

- sarà obbligatorio rimanere sul sentiero indicato in mappa in colore magenta, senza uscire da esso.
- non sono previsti "punti di visuale"
- ogni punto di controllo è costituito da una sola lanterna (sebbene altre lanterne possano essere visibili nell'area circostante)

Le lanterne sono collocate in cima a paletti verdi di plastica, senza punzoni e senza codici di controllo.



Per la registrazione delle risposte verrà consegnato un cartellino contenente le sole colonne A – Z. Le risposte verranno scritte sul cartellino con una penna (si invitano i concorrenti a portarne una personale, in caso contrario provvederà l'organizzazione alla partenza)

Si ricorda che il percorso è all'interno di un parco pubblico **soggetto a costanti modifiche degli oggetti cartografati**:

- alberi e cespugli vengono continuamente ri-piantumati o tolti
- la vegetazione cambia forma e dimensione

Per questo motivo si è cercato di posizionare i punti di controllo in zone dove la carta a disposizione dei concorrenti consente di effettuare una valutazione precisa dell'area attorno al punto di controllo.