

ATTIVITÀ A-08

Thymio modello



Vedi Scheda: **A-08**

Autore principale: **Francesco Mondada**



OBIETTIVI DIDATTICI

- Decorare Thymio, valutazione estetica. Collaborazione
- Difendere una posizione e giustificare le proprie scelte

Preparazione e materiale necessario

- Potete utilizzare la sagoma Paper Thymio 3D in questa attività.
- Distribuire una o più sagome bianche dalla Scheda A-08 di Thymio da colorare a piacere. Una scheda attività per ogni studente.
- Materiale di riciclo (carta colorata, plastica, bastoncini di legno, stoffa, tappi ecc.), nastro adesivo.

Descrizione e conduzione dell'attività

Consegnare una Scheda A-08 con la sagoma bianca da far indossare al robot. Si può decorare la maschera a piacere con pennarelli, matite e pastelli, tempere, adesivi ecc. messi a disposizione. Anche la carta decorata può essere usata allo scopo o altre tecniche decorative (decoupage, stencil, pasta di sale, mosaico ecc.)

Potete dare un tema legato al periodo artistico che è stato presentato in classe nelle lezioni di arte oppure dare dei temi come "il mimetismo" oppure la riproduzione di animali o di emozioni. La sagoma può essere fissata al robot con nastro adesivo arrotolato o biadesivo o con dei pezzetti piatti 2x2 codice 3022 LEGO® o simili.

Create una giuria e fate stabilire a priori dei criteri estetici e una scala di misura. Poi fate sfilare i robot e la giuria, applicando i criteri, valuterà in modo possibilmente obiettivo le opere. Fate spiegare agli allievi le ragioni delle proprie scelte e alla giuria fate difendere una posizione presa.

Nota

Fare attenzione a non attaccare la carta davanti ai sensori, altrimenti il robot rileva un oggetto in modo permanente e il suo comportamento diverrà difficile da predire e da gestire.

Variante

Utilizzando i comportamenti di base far muovere più robot modelli assieme per dar vita ad una coreografia o create una "sfilata di moda".

Un robot amichevole-verde segue un robot esploratore-giallo.

Se utilizzate il comportamento viola, un solo telecomando farà muovere nello stesso modo tutti i robot.