

ATTIVITÀ P-14

# Thymio costruttore programmato



Autore principale: **Gordana Gerber, Evgeniia Bonnet**



DURATA  
INDICATIVA 30'



DIFFICOLTÀ  
DA 1 A 3



FAVORISCE  
DISCUSSIONE



ABILITÀ  
MANUALI



DOCUMENTI  
DA STAMPARE



PATTERN

## OBIETTIVI DIDATTICI

- Individuazione nel piano, trasformazioni geometriche
- Collaborazione e organizzazione del lavoro
- Programmare la reazione al telecomando e ai tasti freccia di Thymio

## Preparazione e materiale necessario

- Formare gruppi di due o tre allievi
- Ogni gruppo ha bisogno di: 1 Thymio - PC con installato VPL - Cavo USB o dongle wireless
- Utilizzare le Schede P-14-P1 e P5 per mascherare Thymio da Bulldozer e le Schede P14-P2, P3 e P4 come configurazioni per disporre dei pezzi tridimensionali del Tangram da recuperare a parte a cura del docente

## Descrizione e conduzione dell'attività

Questa attività è pensata per accompagnare il gioco di Tangram o Architek utilizzando un robot Thymio. Il robot è vestito come un bulldozer ed è dotato di un lama in cartoncino posta davanti e fissata con del nastro adesivo o con del velcro.

Quando si sposta il robot utilizzando un telecomando, lo studente deve raccogliere informazioni sulla posizione del robot. Prendete le parti del Tangram e mettetele nel posto giusto per coprire una silhouette con le figure indicate.

Gli studenti dovranno scrivere il programma per associare ai tasti del telecomando i movimenti per controllare il proprio robot. Dovranno testare i loro programmi e determinare quello più efficiente per comporre la figura. Chiedete di estendere il programma perchè accetti anche i comandi direttamente dalle frecce sul dorso del Thymio.