

Proiezione Linguistica Sociale

Traccia numero 4.

Nei mesi di marzo abbiamo fatto due uscite all'Istituto Maserati. Abbiamo svolto una specie di progetto chiamato "Robot@meo". In tutte due le uscite, insieme a ragazzi del maserati, abbiamo visto, rescato e riparato come funziona un robot. Il robot si comanda tramite degli impulsi che vengono inseriti nel pc con un programma apposito e poi vengono scaricati con un cavo USB nel robot.

Nei programmi che c'è nel computer, tramite dei comandi ben precisi, si può decidere e impostare il "viaggio" o percorso che vogliamo far fare al nostro robot.

Per esempio abbiamo impostato un percorso in avanti di circa due o tre secondi e comando dopo comando affluivavamo qualcosa di nuovo. Nel robot è presente anche una piccola

Bu, attraverso le quali, premendo
premuto il robot anche nelle
direzione opposta, non
premeva che anche nelle
direzione opposta nel computer.
Tramite il programma, si
potevano impostare diverse
 cose: la direzione del robot
cioè avanti o indietro, l'ampiezza,
cioè di quanto doveva girare
la ruota del robot e in che direzione,
destra o sinistra. In un differente
programma la durata dell'anziano
del robot e l'unità di misura con
cui si esprimeva. Dopo aver
impostato i diversi comandi,
veniva scaricato il programma
nel robot tramite il cavo USB,
posavamo il robot a terra e
premevamo un pulsante anziché
sidi esso. Dopo averlo azionato,
andava da solo seguendo le
funzioni impostate precedentemente
nel computer. Un nuovo comando
l'abbiamo provato nel secondo
laboratorio consisteva nell'impostare
un percorso quadrato con una
corsa in più; il robot doveva
fermarsi ogni volta che avrebbe
sentito un rumore d'alternanza.