

# ROBOT...TI CHIAMO

*Il gruppo di lavoro sulla robotica della scuola “E. D. Filippo”, ha programmato una settimana della robotica dal 17.02.2020 al 21.02.2020, dove svolgeranno le seguenti attività suddivise per interclasse.*

## **CLASSI PRIME**

Comando manuale (controlla) gioco a piccolo gruppo “**Topo - Formaggio**”

Scopo del gioco: il coderbot (topo) deve raggiungere il formaggio superando i vari ostacoli.

## **CLASSI SECONDE**

Comando manuale (controlla/base) gioco “**Le avventure di Pinocchio: da robottino a bambino vero!**” Scopo del gioco: il coderbot, travestito da burattino, dovrà ripercorrere le avventure di pinocchio indirizzandosi verso le figure positive (Geppetto, Grillo parlante, Fata Turchina,...) che lo aiuteranno a diventare un bambino vero ed evitando le figure negative (il Gatto e la Volpe, Lucignolo, Mangiafuoco, ...). Le figure realizzate in pixel art verranno create dai bambini. Il laboratorio si inserisce nel compito di realtà incentrato sul libro di “ Le avventure di Pinocchio”, che prevede diverse attività interdisciplinari.

## **CLASSI TERZE**

Comando manuale (controlla) gioco “**Segui la forma**”

Attività svolta metà classe alla volta, a sua volta divisa in due gruppi.

Scopo del gioco: il coderbot deve ripercorrere il perimetro di varie forme. Si può comunicare con lui solo con semplici istruzioni: avanti, indietro, gira a destra e gira a sinistra (la durata è la durata di un click).

## **CLASSI QUARTE**

Comando programma movimento “**Tabellone numeri**”

Scopo del gioco: il coderbot deve raggiungere i numeri posti sul cartellone utilizzando il programma con blocchetti.

## **CLASSI QUINTE**

Comando programma movimento “**Cody pirata**”

Scopo del gioco: il robot-sottomarino si muove su una scacchiera dove ogni settore ha delle caratteristiche peculiari che determinano le prossime mosse a disposizione del robot, la presenza o meno di ostacoli, mostri e naturalmente del tesoro finale.

Il giocatore deve pilotare il robot dal punto di partenza (fisso) fino al tesoro (anch’esso fisso e noto) tramite un programma formato da un numero limitato di mosse. L’eventuale errore nel percorso del robot (ad esempio la collisione con ostacoli, o il non rispetto delle mosse possibili) comporta il riposizionamento del robot alla partenza, o il termine della partita.