

Vi racconto una storia... - Kwakwah Emanuele - 1BM

Per partecipare al Concorso "Codice a Sbarre" ho realizzato un disegno e mi sono inventato una storia come se fosse la sceneggiatura di un film, cioè ho immaginato tante scene una di seguito all'altra e con le parole di ciascuno dei personaggi.

Molti dei miei amici si lasciano trascinare nel fumo e altre cose. Vorrei che la smettessero ma so quanto è difficile, ma devono farcela, è come una rissa. Questo racconto lo dedico a voi, per la vostra famiglia e per il vostro bene. Se un giorno i vostri genitori scoprissero che fumate, che cosa farete?

LA MIA VITA

SCENA n° 1

Ero un normalissimo ragazzo ritenuto *sfigato* dai miei compagni: tutti a dire "l'unico con *la vita alta*"

SCENA n° 2

Tutti loro si vestivano con maglie di marca, braghe a vita bassa, capelli perfetti e lunghi, espressione da *ganzo*. Io invece non ero così: vestiti di nessuna marca... e... *a vita alta*.
Ho cominciato a pensare come potrei vestirmi per assomigliare agli altri, i ragazzi d'oggi...

SCENA n° 3

Un giorno uno dei miei amici mi chiamò e mi disse: "*Ehi fratello!* vieni qui così sembri *un maiale in pena*. Vieni qua che *ti vesto bene io*....

SCENA n° 4

...e da qui... divenne così: cominciai a fumare, a drogarmi e farmi siringhe ed *...ora mi sento uno sporco maiale..* che ha... *fatto la doccia* ma che *si è ributtato nella schifezza!!!*

SCENA n° 5

NON FATEVI INGANNARE !!!

Molti studenti di classe prima hanno partecipato ad un insolito Concorso pittorico che prevedeva di realizzare sul cartone della pizza da asporto un disegno sul tema della violenza tra i giovani.

Il concorso era rivolto a tutti gli studenti delle 1° degli istituti superiori della provincia di Treviso. Gli elaborati di sette ragazzi del nostro istituto sono stati scelti per essere inseriti nel catalogo della mostra che si tiene a Ca' dei Carraresi a Treviso, fino al 30 aprile.



Robot antropomorfo a 4 assi

Arumanatharayil Justin - 5A E

Gli allievi hanno affrontato "sul campo" come viene ideata e realizzata una macchina utensile, compresi gli inconvenienti e le relative modifiche da apportare via via che si presentano i problemi legati all'integrazione di più discipline diverse (meccanica, elettronica, elettrotecnica).

Il gruppo di lavoro degli studenti è composto da:

- Rosario Faraone – 3A Elettrici
- Gabriele Zonta – 3A Elettrici
- Manzocco Fabio – 3A Elettrici
- Arumanatharayil Justin – 5A Elettrici

Il coordinamento tecnico e didattico è condotto dai docenti Tosatto Mirco (Sistemi) e Brusatin Ivo (Laboratorio di Sistemi).

Scopo primario è stato quello dell'assemblaggio e del cablaggio di un robot antropomorfo in grado di compiere movimenti simili a quelli del braccio umano; individuare, sul piano teorico, le necessità che hanno portato alla "fusione" dei vari indirizzi industriali.

L'oggetto finale ha una valenza puramente didattica.

I componenti del gruppo si sono incontrati periodicamente per analizzare il proseguire dei loro studi e portare a conoscenza tutti i partecipanti dei passi intrapresi singolarmente. I contatti tra i componenti sono avvenuti sia tramite e-mail, sia tramite cellulare oltre agli incontri di persona, talvolta occasionali.

La riunione periodica di tutti i partecipanti è stata comunicata per iscrit-

to attraverso circolare interna all'Istituto.

I docenti di materie tecniche hanno seguito gli allievi nei passi di assemblaggio e di cablaggio in laboratorio.

Le varie fasi del progetto hanno cercato di stimolare la collaborazione e la comunicazione tra allievi che stanno intraprendendo percorsi professionali diversi ma che dovranno integrarsi appena inseriti nel



mondo del lavoro.

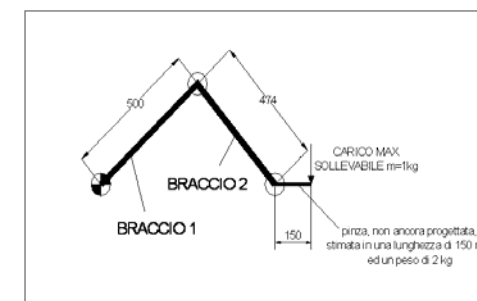
Le principali fasi di lavoro effettuate sono:

- analisi storica della robotica e dell'automazione industriale
- studio dei disegni di progettazione sul piano meccanico, elettrico ed elettronico
- assemblaggio dei pezzi meccanici (con la collaborazione di un assistente tecnico)

- cablaggio dei vari componenti
- programmazione dei movimenti
- verifica del corretto funzionamento dei movimenti del robot

La prima verifica, nonché fondamentale, è consistita nella verifica della programmazione dei singoli movimenti per poter, successivamente, verificarne la correttezza complessivamente.

Un robot è un'apparecchiatura artificiale che compie determinate azioni in base ai comandi che gli vengono forniti e in base alle sue funzioni, sia in seguito ad una supervisione dell'uomo sia in maniera autonoma.



Il risultato finale corrisponde a quanto prefissato, dal punto di vista operativo. A causa dei tempi ristretti, l'aspetto teorico è stato poco approfondito, limitato allo stretto necessario.

Quanto prima sarà completato il manuale di istruzioni.