

Το Σάββατο που πέρασε (14/3/2015) το Σχολείο μας συμμετείχε στον 1ο Πανελλήνιο Διαγωνισμό Ρομποτικής που διοργάνωσε η WRO Hellas με θέμα: "Η δική μου πόλη".

Την ομάδα μας (με την ονομασία GVG Tech Lab) αποτελούσαν οι μαθητές της ΣΤ΄ Τάξης : Γιώργος Ζέρβας, Βαγγέλης Μπρίκας και Γιάννης Ταστάνης.

Οι μαθητές (μόλις πληροφορήθηκαν το θέμα του διαγωνισμού) ανέπτυξαν πολλές ιδέες προς υλοποίηση. (π.χ. κατασκευή παιδικής χαράς, μετρό, χώρους στάθμευσης κ.λπ.) Τελικά προτίμησαν να παρουσιάσουν ως εργασία έναν κοινωνικό προβληματισμό που αφορά όλους τους κατοίκους της πόλης μας.

Ο προβληματισμός αφορά στη διευκόλυνση της μετακίνησης των ατόμων με ειδικές ανάγκες.

Γνωρίζουμε ότι κάποιοι συμπολίτες μας "δυσκολεύουν" τις μετακινήσεις των ατόμων που είτε έχουν σοβαρά προβλήματα όρασης είτε μετακινούνται με ειδικά καροτσάκια. Παρκάρουν τα αυτοκίνητά τους στους ειδικούς διαδρόμους/ράμπες που χρησιμοποιούνται από αυτά τα άτομα. Αυτό πρέπει να σταματήσει!

Γι' αυτό τα παιδιά σκέφτηκαν κάτι πραγματικά πολύ "προχωρημένο" που μπορεί να φέρει σπουδαία αποτελέσματα στο μέλλον!

Πρότειναν να κατασκευαστούν ειδικοί αισθητήρες και να τοποθετηθούν/εμφυτευθούν στους ειδικούς διαδρόμους/ράμπες που θα ενεργοποιούνται όταν ανιχνεύουν κάτι μεγάλο και βαρύ. Μόλις παρκάρει πάνω τους π.χ. κάποιο αυτοκίνητο, θα ακούγεται από κάποιο ηχείο-ενσωματωμένο σε διπλανό φανοστάτη-ένα σχετικό μήνυμα ή ένα παρατεταμένο "μπιπ". Παράλληλα θα ειδοποιείται η αρμόδια υπηρεσία (π.χ. μέσω WI-FI) που θα αποστέλλει γερανοφόρο όχημα για την απομάκρυνση του παράνομα σταθμευμένου οχήματος.

Οι μαθητές δε μπορούσαν να κατασκευάσουν αυτούς τους αισθητήρες. Πώς θα μπορούσαν άλλωστε... Γι' αυτό και συντάχθηκε μία επιστολή με σχετική πρόταση που στάλθηκε στο MIT * για αξιολόγηση. (Αυτός ήταν και ο λόγος που χρησιμοποιήθηκαν λατινικοί χαρακτήρες στην ονομασία της ομάδας μας)

Η ομάδα σκέφτηκε και κατασκεύασε έναν αυτοματισμό με αισθητήρα-κινητήρα από το πακέτο WE DO που μας είχε προμηθεύσει η WRO Hellas-ο φορέας του διαγωνισμού. Το πακέτο WE DO είχε διάφορα μικροεξαρτήματα δόμησης μηχανισμού κίνησης αλλά και άλλα δομικά στοιχεία.

Ο αυτοματισμός αυτός εφαρμόστηκε σε έναν γερανό παραλαβής-μετακίνησης αυτοκινήτων. Ο αισθητήρας που είχε τοποθετηθεί στο πίσω μέρος αναλάμβανε

το αυτόματο κατέβασμα του βιντισιού (όταν ο γερανός πλησίαζε με "όπισθεν" το αυτοκίνητο που είχε παρκάρει παράνομα σε ράμπια) για να διευκολυνθεί ο οδηγός του γερανού να συνδέσει το αυτοκίνητο με το γερανοφόρο όχημα προκειμένου να το μετακινήσει.

Αφού κατασκευάστηκε ο γερανός και η ανάλογη μακέτα, η ομάδα δημιούργησε ένα σενάριο-animation με τη γλώσσα προγραμματισμού SCRATCH.

Μάλιστα το σενάριο-animation παρουσιάστηκε σε δύο εκδόσεις.

Η μία ήταν χειροκίνητη (χρήση του πληκτρολογίου και του "ποντικιού") και η άλλη αυτοματοποιημένη.

Αυτό που μας έδωσε ιδιαίτερη χαρά στη διάρκεια του διαγωνισμού-έκθεση, ήταν η θετικότερη εντύπωση που έκανε στους επισκέπτες του περιπτέρου μας η ευαισθησία των παιδιών της ομάδας μας για τα άτομα με ειδικές ανάγκες. Κάτι που ήταν **μοναδ** κό σε όλη την Έκθεση! Μπορεί να μην προκριθήκαμε στον τελικό διαγωνισμό (που θα γίνει στις 28/3/2015) αλλά η χαρά μας από τα ειλικρινή σχόλια των επισκεπτών μας ήταν ανάλογη της χαράς που νιώθαμε κατά τη διάρκεια "παραγωγής" του έργου μας. Κάθε καινούριο που προσθέταμε στην πορεία της εργασίας μας, μάς γέμιζε με γνώσεις και θετική ενέργεια!

Τέλος, στα πλαίσια αυτής της εργασίας, δημιουργήσαμε αφίσα ενημέρωσης του κοινού αλλά και σχετικά μικρά αφισάκια-μηνύματα που μοιράστηκαν στον κόσμο που επισκέφτηκε το χώρο του διαγωνισμού-έκθεση ρομποτικής.

Αφίσες και "αφισάκια" θα μοιραστούν τις επόμενες ημέρες στα καταστήματα αλλά και στις πολυκατοικίες της περιοχής μας στα πλαίσια **"των δράσεων εξο κε ωσης με την αναπηρ α που πραγματοποιε ο Δήμος της Αθήνας γ α το μήνα Μάρτ ο 2015"**.

*Ερευνητές του MIT έχουν δημιουργήσει τη Scratch-γλώσσα προγραμματισμού που χρησιμοποιήσαμε για το animation.

ΦΩΤΟΓΡΑΦΙΕΣ ΚΑΙ ΒΙΝΤΕΟ ΑΠΟ ΤΗΝ ΠΡΟΕΤΟΙΜΑΣΙΑ ΤΗΣ ΟΜΑΔΑΣ

ΦΩΤΟΓΡΑΦΙΕΣ ΚΑΙ VIDEO ΑΠΟ ΤΟ ΧΩΡΟ ΤΗΣ ΕΚΘΕΣΗΣ-ΔΙΑΓΩΝΙΣΜΟΥ

θα αναρτηθούν τις επόμενες ημέρες

