



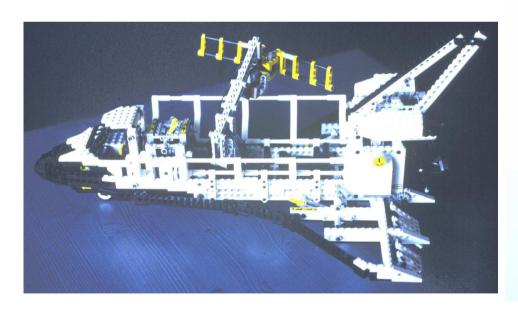
# Scienza ludica: impariamo con il LEGO

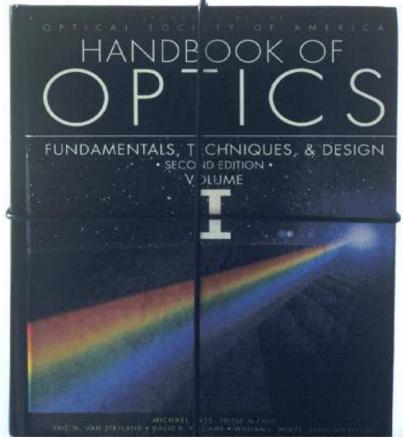
Giacomelli G., Quercioli F. Puccioni G., <u>Tiribilli B.</u>, Vassalli M. - *ISC-CNR*, *Firenze* 

Mati F. - ITTI s.a.s., Firenze

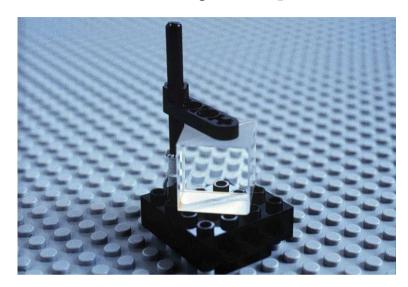
## Un'idea nata giocando

Supporti per le ottiche realizzati con il LEGO



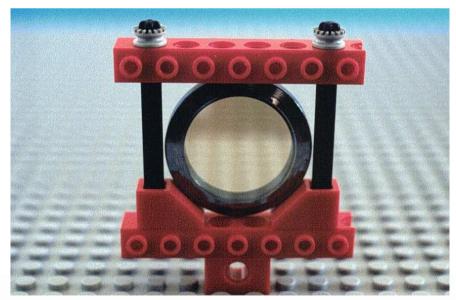


## "Play optics with LEGO"

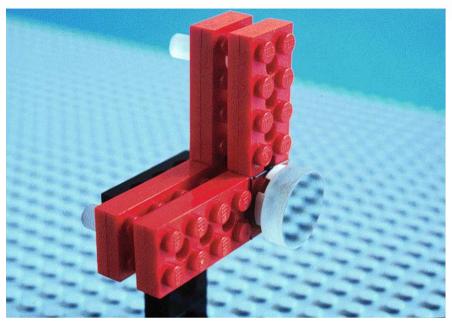


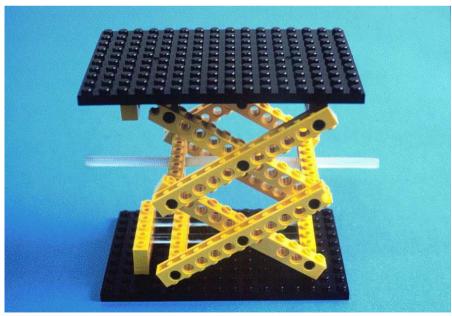




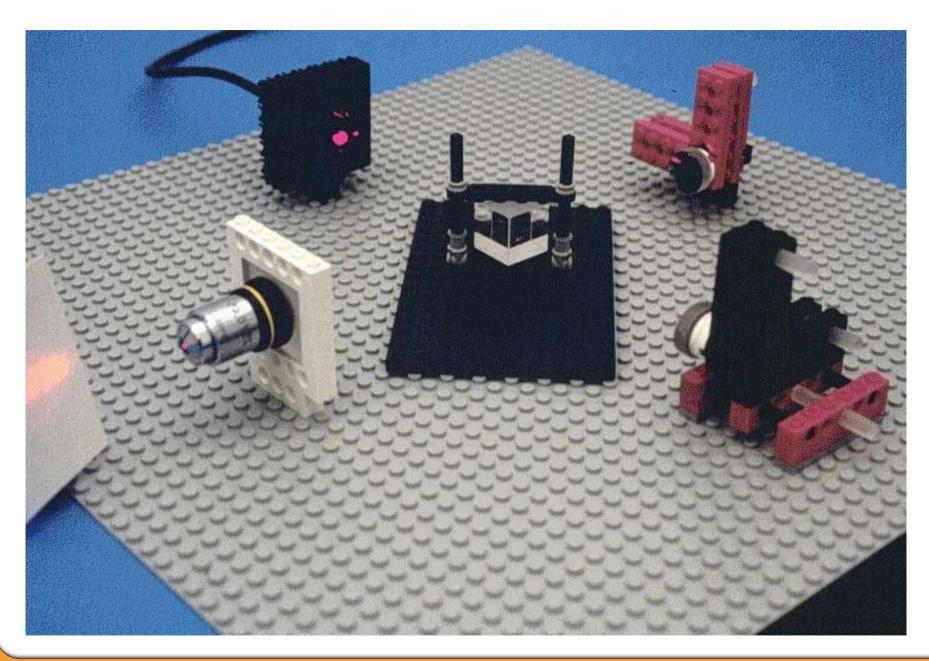






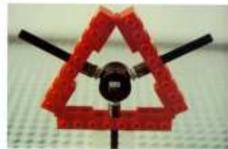






MSN: 0003-6935

# Applied Optics Optical Technology and Biomedical Optics













## The Daily Telegraph

connected@telegra Optic scientists take a shine to Legoland







20 il Corriere

INNOVAZIONE

Venerdi 17 dicembre 1999

Ricercatori fiorentini hanno utilizzato i popolari mattoncini per avanzati esperimenti di ottica

### Ad Arcetri si studia con il Lego

### Strumenti a basso costo a disposizione della scienza





Strumenti Ottici:

Sestante



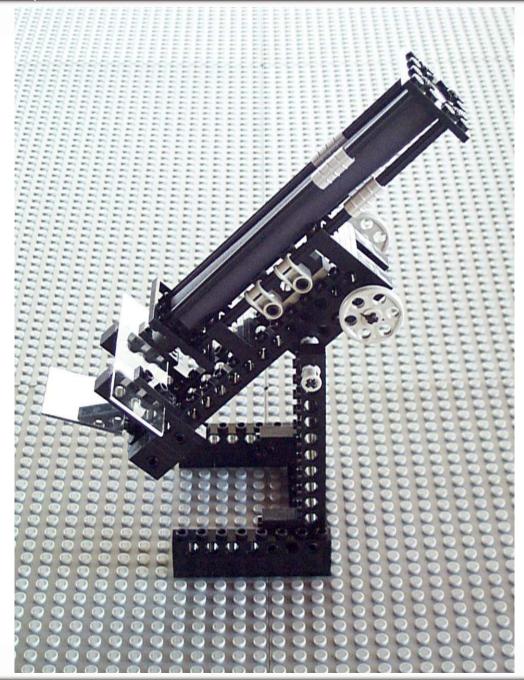
Strumenti Ottici:

Ingranditore

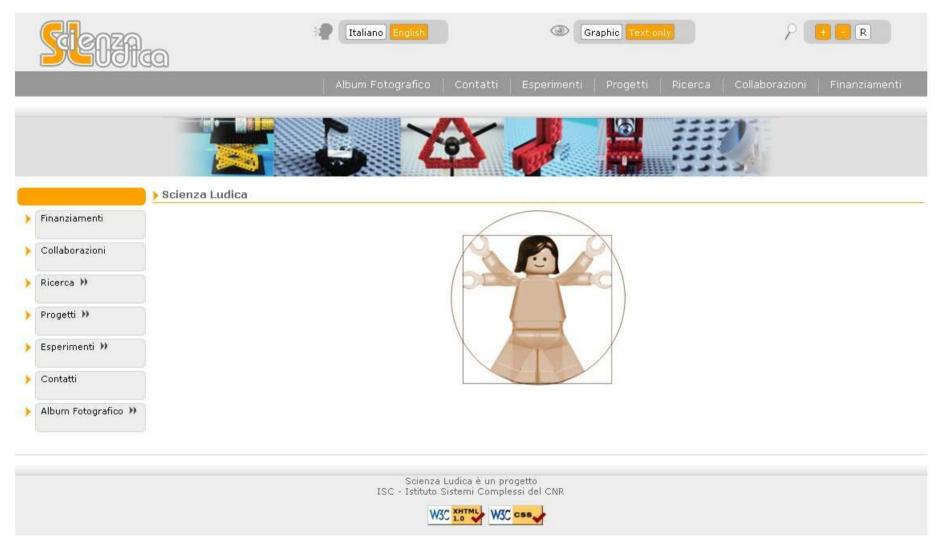


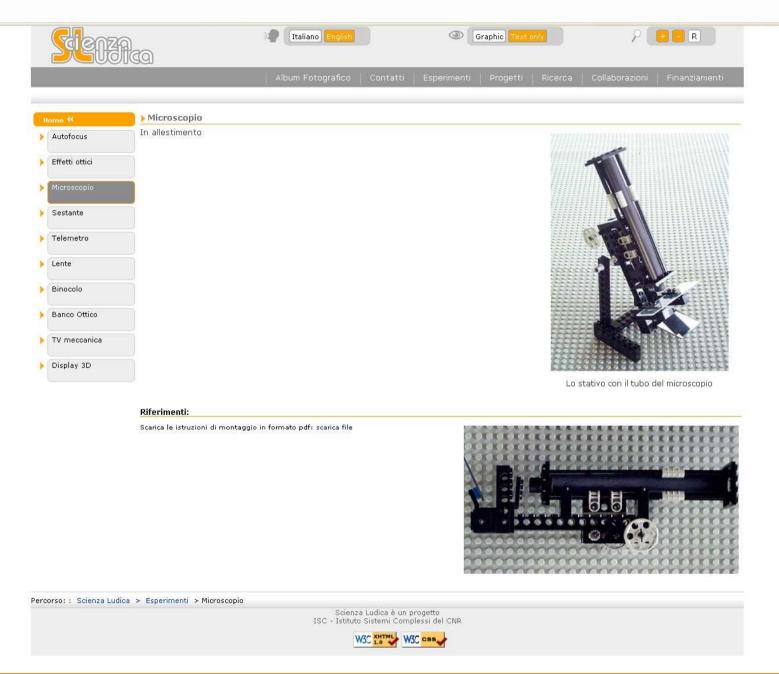
Strumenti Ottici:

Microscopio



### Sul web





#### Gallery

















































































































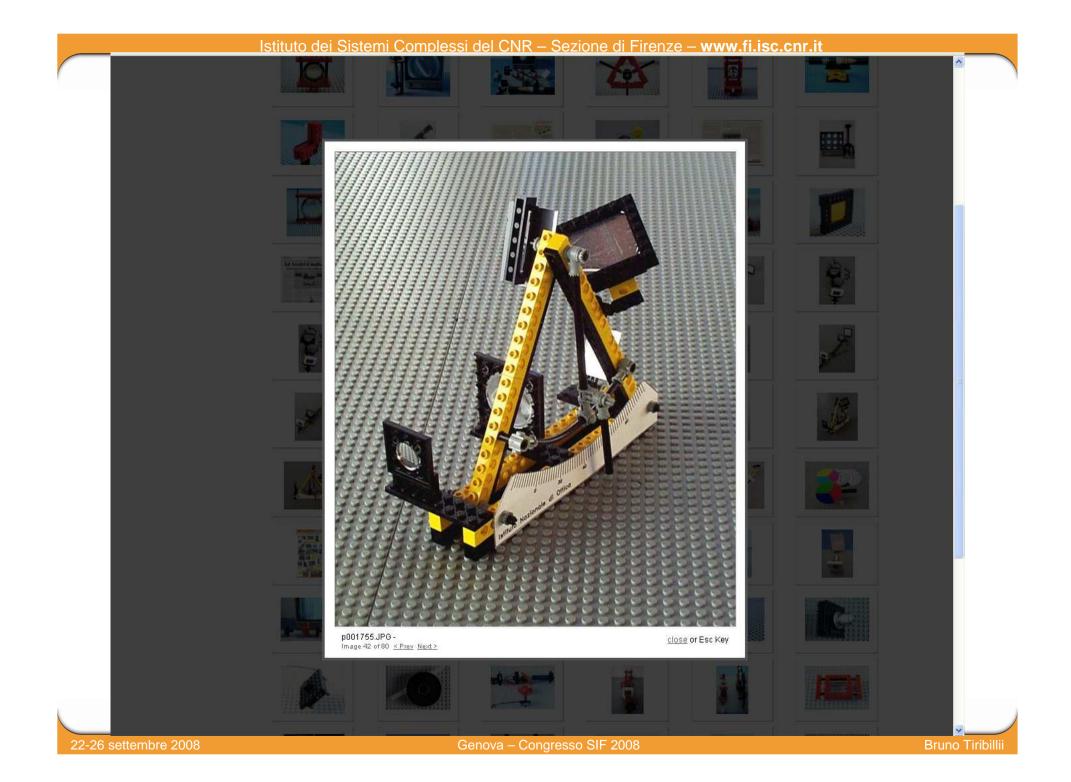


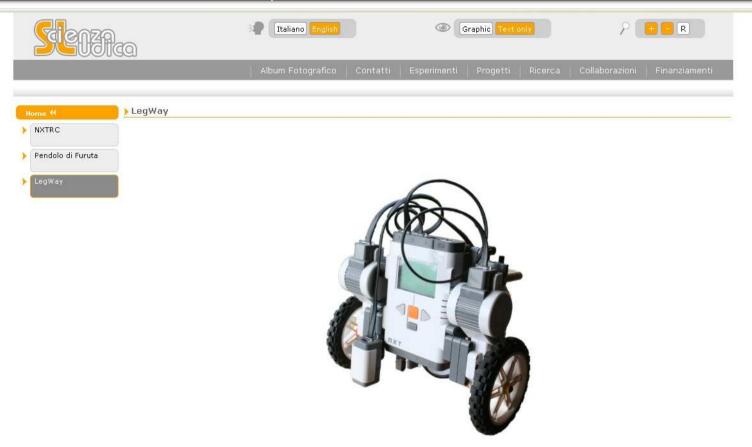












Il nome del progetto deriva dall'unione delle parole Lego e Segway, il recente mezzo di locomozione.

Lo scopo di tale esperimento è mantenere in posizione di equilibrio instabile un robot avente due ruote, poste sul medesimo asse.

L'esperimento è stato realizzato attraverso il Lego Mindstorms NXT: una recente linea di produzione della LEGO che mette a disposizione una unità di calcolo programmabile, dei sensori e degli attuatori, tutti collegabili per mezzo dei "mattoncini" della LEGO.

#### STRUTTURA:

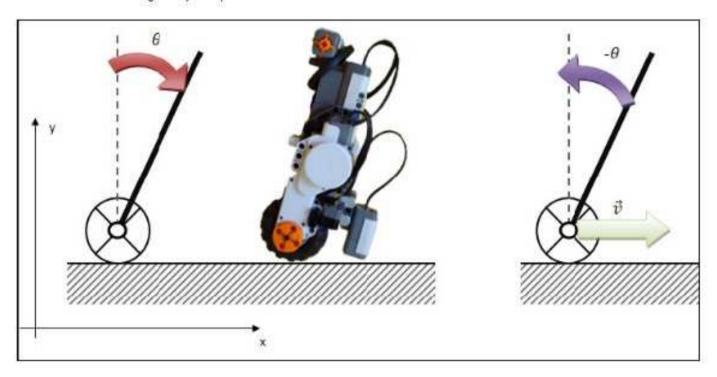
Il LegWay è composto unicamente da componenti LEGO, deve quindi risultare compatta e rigida per evitare di amplificare i giochi presenti nei vari componenti. Le due ruote sono movimentate in maniera indipendente da due servomotori, al cui interno è presente un encoder che ne misura la rotazione. Si utilizzano due sensori di luce montati contrapposti per misurare l'angolo di inclinazione rispetto alla posizione verticale.

### SOFTWARE DI CONTROLLO:

Il moto del LegWay dipende principalmente dai seguenti parametri:

- Inclinazione dell'asse rispetto alla verticale
- Velocità angolare del suddetto asse
- · Posizione sul piano
- Velocità sul piano

I primi due vengono determinati attraverso i sensori di luce, gli altri per mezzo degli encoder dei motori. Con una retroazione di questi parametri si riesce a mantenere il LegWay in posizione verticale.



#### JOYSTICK:

Il passo successivo consiste nel comandare il movimento sul piano d'appoggio attraverso un altro NXT, attraverso la comunicazione Bluetooth. Attraverso lo spostamento della cloche si puo' ordinare al LegWay di muoversi in avanti, indietro, girare a destra e a sinistra.



### www.scienzaludica.it

Un filmato dei risultati del progetto:



Link