**OBRA : “ C O N T A C T O ”**

**ALUMNO : NAHUEL RODRIGUES**

**>memoria conceptual**

**Contacto** : *Préstamo (s. xvi) del latín contactus ‘contacto’, ‘toque’, ‘contagio’, derivado de contingere ‘llegar hasta tocar algo’; se ha tomado en el sentido general y no en la acepción de ‘contagio’. De la familia etimológica de tañer (V.).*

El contacto UNE, CONECTA, RELACIONA, dos partes de manera física y material en el plano de lo ‘real’.

El diálogo aquí es entre una mano Humana (“con vida”) y una Robótica (“sin vida).  
  
La idea surgió cuando luego de ver varios seres queridos internados en la peor situación de salud e inconciencia. Dónde ya no respondían al habla, a la visión y estaban profundamente dormidos, las ‘manos’ eran las únicas que seguían transmitiendo estímulos vitales y comunicaban al cerebro información a través del ‘contacto’.

**>memoria descriptiva**

La obra es un objeto interactivo que incluye un lazo cerrado con control discreto.

La mano está constantemente cerrándose y abriéndose de manera aleatoria hasta encontrar un obstáculo detectado por los sensores ópticos a una distancia de aproximadamente 5 milímetros.

Una vez detectada la presencia de alguien o algo, los motores de la mano se detienen en ese mismo lugar.

De no haber nada continúan moviéndose infinitamente.

**>requerimientos técnicos**

- Cables de teléfono, Cuerdas, Silicona, Cartón, Papel, Sorbetes, Madera de soporte, Riel para los motores (Cable-canal), Tornillos, Plaquetas.  
- Arduino UNO + MacBookPro que alimenta con 5v los sensores.  
- 5 Servo – Motores SG90  
- 5 Sensores Ópticos CNY70  
- Fuente de 12V para alimentar los Motores  
- El objeto puede ir acostado en una mesa, aún está en estado de prototipo. El próximo paso es construir una escultura 3D de la mano.