

I bambini, all'interno e attraverso le interazioni sociali significative che caratterizzano i loro contesti di vita quotidiana (famiglia, nido, scuola, etc.), costruiscono idee, ipotesi, teorie sui molteplici aspetti che caratterizzano la realtà e, dunque, anche sui robot





Alcuni esempi di **disegni** collaborativi realizzati nei piccoli gruppi quidati

## Le **ipotesi** iniziali della ricerca

- Le bambine e i bambini pensano ai robot come a macchine con caratteristiche antropomorfe
- Le bambine e i bambini non hanno il concetto di programmazione: non hanno idea che i robot eseguano sequenze di azioni stabilite da chi li ha progettati e, quindi, che funzionino perché qualcuno "ha detto" loro che cosa fare

La Fondazione Bruno Kessler (FBK) è un'istituzione no profit che svolge attività di ricerca anche nel campo dell'ICT, con particolare riferimento allo sviluppo di tecnologia mirata al miglioramento della qualità della vita e all'offerta di nuovi servizi a cittadini ed imprese, anche in ambito scolastico





## partecipanti

- ♦ 12 scuole dell'infanzia del Sistema, dislocate su tutto il territorio provinciale
- 219 bambine/i
- 25 insegnanti

Due **scelte** metodologiche forti

a) Rilevazione di gruppo con bambini "novizi"

(gruppi composti da 4-5 bambini misti per età)

Tre momenti gestiti dalla stessa insegnante

1) Primo disegno collaborativo di un robot

3) Secondo disegno collaborativo di un robot

In ciascuna situazione di gruppo l'insegnante

Un impianto metodologico

1. Rilevazione individuale

(piccoli gruppi di esperti/

piccoli gruppi di **novizi**)

Tiziana Ceol (FPSM), Ornella

2. Rilevazione di gruppo

Camilla Monaco (FPSM),

Mich (FBK), Alessandra

Gruppo di ricerca:

Potrich (FBK)

articolato in due step:

ha svolto il ruolo di modulatore della conversazione/discussione tra bambini

2) Discussione guidata dall'insegnante,

seguendo una traccia simile a quella

dell'intervista che include alcune

immagini di robot

- 1. Non limitarsi alle produzioni grafiche dei bambini
- 2. Investire tanto sull'interazione sociale e discorsiva



poniamo una cosa. che un robot a un certo punto si ferma e non si muove più. che cosa Ins.:

sarà successo secondo voi? Bambina: che si è rotto.

o forse è scarica la batteria. Maya:

Ins.: o forse?

Maya:

Ins.:

[ ... ]

Samuele: è scarica la batteria!

o forse io ho anche un altro motivo. forse tu lo spegni perché non vuoi che cammina. e

lo fai un po' dormire, riposare.

quindi, o è scarica la batteria, o è rotto o qualcuno lo ha spento per farlo riposare un

pochino?

ma voi da cosa capite che ad esempio quel robot si è rotto? o che ha la batteria Ins.:

scarica? o che qualcuno lo ha spento?

capisco, perché se va troppo con le gambe si scarica. capisco così io. Samuele:

e se si è rotto io lo capisco anche da un'altra cosa. tu lo muovi e lui sta fermo. Maya: anche che tu fai il- il telecomando, che schiacci il pulsantino e lui sta fermo. quello

che serve per camminare, e lui sta fermo, allora capisci che è rotto.

mhm! Ins.:

«Mai i bambini hanno preteso da me una risposta [...] e quando una volta un bambino mi chiese perché non davo risposte mi fu facile spiegare che non era importante la mia risposta e che a me interessava molto di più quello che loro pensavano e che potevano argomentare» (Muntoni, 2005)

ROBOBIMBI: che cosa pensano e che cosa sanno i bambini dei robot?

Una ricerca, progettata e condotta da FPSM e FBK, per indagare le modalità e le strategie di costruzione sociale delle rappresentazioni sui *robot* nei bambini di scuola dell'infanzia

Per costruire e sperimentare percorsi formativi attraverso cui introdurre la robotica educativa come possibile strumento per promuovere i processi sociali di apprendimento dei bambini



## SCANSIONA IL QR-CODE

per scoprire l'intera mostra diffusa su tutto il territorio provinciale