

L'8-9 Marzo 2019 si è svolta, presso il Palazzetto dello Sport di Rovereto, la finale italiana della [FIRST® LEGO® League Italia](#), edizione 2018/2019 "Into Orbit", un campionato di scienza e robotica a squadre per ragazzi dai 9 ai 16 anni quest'anno dedicato alla tematica dello spazio.

Le 28 squadre, presenti con circa 300 ragazzi e [selezionate](#) tra 177 squadre in tutta Italia, si sono contese i primi 6 posti per i tornei internazionali sfidandosi su diverse tipologie di competizione: la gara di robotica, la presentazione di un progetto scientifico, la progettazione del robot e l'esposizione dei core values FIRST® LEGO® League.



L'Istituto Salesiano Don Bosco di Verona ha partecipato per la terza volta alla competizione con la squadra **iDB Tech-No-Logic** che, guidata dal coach prof. di informatica Luca Zanetti si è classificata **prima a livello nazionale per il secondo anno consecutivo**. Lo scorso anno dopo la vittoria era volata a World Festival di Detroit, dove aveva [vinto](#) il primo posto per la miglior presentazione scientifica a livello mondiale.

La squadra è composta da 8 ragazzi di quarta superiore: Formenti Pietro (4A Liceo Scientifico Tradizionale), Fornalè Pietro, Ligozzi Beatrice, Montignani Alessio (4C Liceo Scientifico delle Scienze Applicate) e Oliosio Filippo, Salvagno Camilla, Venturini Paolo, Zuccato Maddalena (4B Liceo Scientifico delle Scienze Applicate). Sono stati accompagnati dal coach e dai professori Andrea Materassi e Anna Baruzzi.

Gli ottimi risultati nelle prove permetteranno alla squadra **iDB Tech-No-Logic** di partecipare al [FIRST Lego League World Festival](#), la **finale mondiale a Huston (Texas)** al **George R. Brown Convention Center dal 17 al 20 aprile 2019**, insieme alle [prime classificate di tutti gli altri paesi](#)

[del mondo](#). La squadra rappresenterà l'Italia alla competizione mondiale insieme alla seconda classificata, la "A.I.cuneo team" di Cuneo.

Il team del Don Bosco era anche stato selezionato nelle semifinali per partecipare al concorso "[Oltre la robotica](#)" promosso da FLL Italia in collaborazione con con la Direzione Generale Ordinamenti Scolastici e Valutazione Sistema Nazionale Istruzione del MIUR. Alle premiazioni il loro progetto si è inoltre classificato tra i primi (la classifica sarà svelata il 21 maggio), e saranno candidati, insieme agli altri due classificati italiani e i primi di ogni nazione, a partecipare al [Global Innovation Award](#) dal 30 Giugno al 2 Luglio 2019 a San Jose, California, dove verranno premiati i 20 migliori progetti al mondo.

**CHE COS'È?**

Wemit® è un sistema innovativo per pulire tessuti appositamente progettati per lo spazio, dove mancano gravità, sufficienti scorte di acqua e di elettricità. Tali tessuti non sono fatti di cotone, bensì di fibre di polimeri che non si impregnano di sporco. Inoltre, non si compongono di una trama, ma di un unico filo che può essere facilmente disteso.

**COME FUNZIONA?**

Il processo di lavaggio si compone di quattro fasi:

1. Distensione del filo che compone il tessuto
2. Pulizia del filo attraverso il passaggio in una capsula appositamente progettata
3. Avvolgimento del filo pulito su un rocchetto
4. Lavorazione del filo e ricomposizione del tessuto con un macchinario per il 3D Knitting (Kniterate)

**IN BREVE**

Il sistema è semplicissimo da usare, quasi completamente automatizzato e di minima manutenzione. Wemit® completa i primi passaggi pulendo il tessuto per poi ridurlo in un comune rocchetto. Esso viene poi lavorato a maglia da Kniterate che lo trasforma in qualsiasi tipo indumento o tessuto desiderato dagli astronauti.

**VANTAGGI**

È largamente più conveniente del trasporto di indumenti puliti dalla terra in termini di peso, spazio, comodità e igiene.

**“**

Wemit® permetterà finalmente agli astronauti di riutilizzare qualsiasi tessuto durante l'esplorazione spaziale e di adattarli alle loro esigenze.

**”**

Tech-No-Logic | DEVELOPMENT TEAM

**CONTATTI**

- 📍 Istituto Don Bosco - Stradone Antonio Provolo, 16, 37121 Verona VR
- 📺 [youtube.com/c/flldonbosco](https://www.youtube.com/c/flldonbosco)
- ✉ [flldonbosco@salesianiverona.it](mailto:flldonbosco@salesianiverona.it)
- 🌐 [tech-no-logic.weebly.com](http://tech-no-logic.weebly.com)

I ragazzi hanno affrontato la problematica della pulizia dei vestiti nello spazio, creando un apparato per pulire tessuti che possa essere utilizzato in mancanza di gravità e di ingenti scorte d'acqua. Attualmente infatti vestiti e asciugamani devono essere già presenti sulla navicella al momento della partenza, ve ne sono quindi in scorte limitate e si è obbligati a conservare quelli sporchi. La soluzione proposta sostituisce ai tradizionali tessuti un materiale composto di una fibra unica di polimeri,

intrecciati in modo da poter essere sciolti con estrema facilità. Questo filo innovativo sarà la base dei tessuti a bordo, che per essere puliti avranno solamente bisogno di un piccolo macchinario, WEMIT. Il processo di pulizia prevede di disfare il tessuto, passare il filo che lo compone attraverso un'innovativa capsula che rimuova lo sporco e poi intrecciare nuovamente la fibra nella forma originale con un macchinario per il 3D knitting.



Nella prova dei Core Values sono riusciti a rispecchiare i valori fondanti quali scoperta, curiosità, spirito di squadra, integrazione, condivisione. I loro video su [YouTube](#) hanno avuto decine di migliaia di visualizzazioni e sono stati di ispirazione per tante squadre.

**Ora si devono trovare degli sponsor per finanziare la trasferta.**

## Contatti Social

**Mail:** [flldonbosco@salesianiverona.it](mailto:flldonbosco@salesianiverona.it)

**Sito Web:** [tech-no-logic.weebly.com](http://tech-no-logic.weebly.com), [scuolasuperiore.salesianiverona.it](http://scuolasuperiore.salesianiverona.it)

**Instagram:** idb.tech.no.logic

**Facebook:** IDB TECH NO LOGIC

**Twitter:** iDB - Tech-No-Logic

**Telefono:** +390458070711

**Luogo:** Stradone Antonio Provolo 16, Verona, Italia

## Rassegna Stampa Online

- [FLL Italia](#)
- [Provincia Trento](#)
- [Il nord est quotidiano](#)
- [L'Arena](#)