

# **ACCORDO DI RETE**

## **per la realizzazione degli obiettivi contenuti nel "Protocollo d'Intesa per lo sviluppo dell'Istruzione Tecnica e Professionale nel campo della Meccatronica e della Robotica"**

### **PREMESSA**

- **Visto** il D.P.R. n. 275/1999, art. 7, che prevede la possibilità per le istituzioni scolastiche autonome di stipulare accordi di rete per perseguire comuni finalità istituzionali e realizzare attività e servizi per il personale delle istituzioni medesime;
- **Considerato** che la nuova impostazione degli ordinamenti dell'Istruzione Tecnica e Professionale, con le flessibilità curriculari previste, nonché la prospettiva dell'istituzione degli ITS (Istituti Tecnici Superiori per la formazione specialistica post-diploma non accademica) costituiscono un'importante occasione affinché il sistema formativo torinese si attrezzi e si arricchisca di saperi non contemplati in ordinamento e si organizzi per tempo in tale direzione, dal punto di vista laboratoriale, dell'innovazione didattica, dell'orientamento, nonché dell'aggiornamento del corpo docente (formazione formatori);
- **Preso atto** che attraverso la collaborazione tra istituzioni (MIUR, Ufficio Scolastico Regionale, Assessorati all'Istruzione della Regione e della Provincia di Torino, Camera di Commercio di Torino, Politecnico di Torino, Istituto Professionale di Stato per l'industria e l'artigianato "Galileo Galilei" di Torino) ed Aziende e loro Associazioni, e grazie alla collaborazione tra pubblico e privato e all'interazione tra scuola secondaria di secondo grado e livello universitario, è possibile realizzare e sostenere una rete scolastica vocata alla meccatronica e alla robotica, con l'uso comune di laboratori adeguatamente predisposti e un corpo docente aggiornato secondo l'evoluzione tecnologica;
- **Considerato** che oltre ai vantaggi strettamente legati al settore, la diffusione in ambito scolastico di laboratori e di competenze didattiche collegate al mondo dei robot potrebbe essere utilizzata anche a scopo di orientamento a favore dell'Istruzione Tecnica e Professionale nei confronti dei ragazzi più giovani, nel momento della loro scelta dopo la Scuola Secondaria di Primo Grado verso l'Istruzione Secondaria di Secondo Grado, poiché l'aspetto ludico connesso ai robot nelle loro diverse applicazioni, nonché le diverse tecnologie messe in gioco (Meccanica, Elettronica, Informatica, Oleodinamica) nei loro dispositivi, rendono la Meccatronica e la Robotica uno strumento nuovo ed affascinante, utile per attrarre i giovani verso la formazione/istruzione tecnica da cui, nei tempi recenti, studenti e famiglie hanno preso sempre più le distanze, con le note e riscontrabili distorsioni e ricadute sul mercato del lavoro, connotato dalla scarsità di diplomati tecnici e professionali;
- **Considerato** che MIUR, Ufficio Scolastico Regionale, Assessorati all'Istruzione della Regione e della Provincia di Torino, Camera di Commercio di Torino, Politecnico di Torino, Istituto Professionale di Stato per l'industria e l'artigianato "Galileo Galilei" di Torino, Aziende e loro Associazioni hanno dato vita al "Protocollo di Intesa per lo sviluppo dell'Istruzione Tecnica e Professionale nel campo della Meccatronica e della Robotica" per la promozione di attività di formazione, di qualificazione dell'aggiornamento docenti, dell'offerta formativa e della didattica, di incremento delle competenze territoriali indirizzate alla progettazione e realizzazione di prodotto nel settore della robotica industriale e di servizio;
- **Considerato** che gli Istituti scolastici autonomi sottoscrittori condividono l'obiettivo di sostenere la qualificazione e l'innovazione dei percorsi di istruzione tecnica e professionale, utilizzando la robotica come strumento di innovazione didattica e di orientamento in entrata e in uscita; di formare e aggiornare i docenti nelle conoscenze/competenze ed abilità concernenti la robotica, in modo che questi possano approfondire le tematiche relative,

anche utilizzando gli spazi derivanti dall'autonomia scolastica; di coinvolgere e interessare gli studenti e le studentesse delle Scuole secondarie di primo e secondo grado ai saperi tecnologici e scientifici correlati alla robotica; di installare nuove strutture laboratoriali e valorizzare quelle esistenti presso le istituzioni scolastiche, a beneficio sia degli studenti sia della filiera produttiva e formativa locale; di favorire il trasferimento e la diffusione di saperi tecnologici tra tali soggetti;

- **Ritenuto** che sia opportuno socializzare le esperienze scolastiche sinora sviluppate e quelle che si andranno configurando, affinché non rimangano circoscritte ad alcune scuole e ritenuto altresì che la stipulazione di un accordo di rete possa offrire ai docenti delle scuole coinvolte la possibilità di sperimentare un'ampia gamma di strategie didattiche, ottimizzare l'utilizzo delle risorse umane ed economiche, garantire una qualificata formazione dei docenti;
- **Preso atto** del “Protocollo di Intesa per lo sviluppo dell’Istruzione Tecnica e Professionale nel campo della Meccatronica e della Robotica”, in cui è prevista la costituzione di una rete di scuole finalizzata alla realizzazione degli obiettivi in esso indicati;
- **Viste** le deliberazioni di adesione al presente accordo da parte delle Istituzioni scolastiche aderenti, deliberazioni che si allegano al presente atto in quanto parti integranti;

## **TUTTO CIO' PREMESSO**

**tra le Istituzioni scolastiche di seguito riportate:**

**IPIA “Galilei” di Torino;**

**ITI “Avogadro” di Torino;**

**IIS “Ferrari” di Susa;**

**IIS “Ferrari” di Torino;**

**ITI “Grassi” di Torino;**

**ISISS “Magarotto” di Torino;**

**ITI “Majorana” di Grugliasco;**

**IIS “Moro” di Rivarolo;**

**IIS “Olivetti” di Ivrea;**

**ITI “Pininfarina” di Moncalieri;**

**IPIA “Plana” di Torino;**

**IPIA “Zerboni” di Torino;**

## **SI CONVIENE E SI STIPULA**

**un accordo di rete scolastica disciplinato dai seguenti articoli:**

### **ART. 1 - COSTITUZIONE**

È costituito l'accordo di rete tra le scuole sopra indicate denominato “**Accordo di Rete per le attività didattiche nel campo della Meccatronica e della Robotica della provincia di Torino**” .

### **ART. 2 - OGGETTO DELL'ACCORDO**

L'accordo ha per oggetto la definizione dei piani di sviluppo dell'insegnamento della Meccatronica, della Robotica e delle discipline ad esse afferenti; la formazione in tali campi del personale docente e tecnico; l'uso di tali discipline in funzione orientativa per gli studenti della scuola secondaria di primo grado; l'orientamento in uscita verso corsi universitari, IFTS e post-secondari in genere inerenti alla Meccatronica e alla Robotica.

### **ART. 3 – GRUPPO DI COORDINAMENTO DELLA RETE DI SCUOLE**

E' costituito un Gruppo di Coordinamento della Rete, di cui fa parte ciascun Dirigente scolastico firmatario che potrà di volta in volta delegare un proprio rappresentante a partecipare alle riunioni, anche in considerazione degli argomenti trattati.

Compiti del Gruppo sono: pianificare le fasi di realizzazione del progetto in ambito scolastico, secondo le esigenze didattiche ed organizzative dettate dal calendario scolastico e dalle istanze provenienti da ciascun istituto; programmare i piani di formazione del personale in modo che essa risulti estesa a tutte le scuole della rete; definire le fasi e le modalità della valutazione annuale del progetto, ivi compresi gli indicatori, le metodologie e l'oggetto di detta valutazione; esprimere al Comitato di Indirizzo, di cui all'art. 4 del "Protocollo di Intesa per lo sviluppo dell'Istruzione Tecnica e Professionale nel campo della Meccatronica e della Robotica", un proprio parere in merito alla richiesta di adesione alla rete di nuove scuole; fornire al Comitato di Indirizzo un proprio parere obbligatorio in merito alle Linee guida di sviluppo del progetto; coordinare e programmare, nelle forme e con le modalità ritenute più efficaci, l'utilizzo delle celle didattiche disponibili da parte di tutte le Istituzioni scolastiche della rete e degli eventuali altri soggetti esterni interessati.

Il Gruppo di Coordinamento è presieduto dal Dirigente scolastico eletto nella prima riunione, convocata dal Dirigente dell'IPSIA Galilei di Torino. Si riunisce, di norma, due volte all'anno, su convocazione del Presidente o di due terzi dei membri; i lavori delle sedute sono registrati mediante apposito verbale.

### **ART. 4 – IMPEGNI DEI SOGGETTI ADERENTI ALL'ACCORDO**

Le Istituzioni scolastiche aderenti alla rete si impegnano, sulla base della propria autonomia, ad operare coerentemente con gli obiettivi e le linee guida del progetto, approfondendo l'insegnamento di alcune discipline previste nei loro percorsi didattici verso temi afferenti la Robotica; ad apportare il proprio contributo e a proporre miglioramenti e innovazioni in tale direzione nella progettazione didattica e nella sua realizzazione; a coinvolgere i propri docenti nelle iniziative di aggiornamento e formazione dei formatori promosse dall'Intesa; a mettere a disposizione del progetto e della rete – coordinata dall'IPSIA Galilei, che la rappresenta nell'ambito del Protocollo di Intesa – almeno un docente di riferimento e di facilitare e promuovere il trasferimento del *know how* didattico tra i docenti dei dipartimenti interessati; a mettere a disposizione del territorio la cella laboratoriale eventualmente realizzata, ogni altra struttura collegabile all'utilizzo della stessa e le conoscenze metodologiche e didattiche applicabili all'insegnamento della robotica e della meccatronica, ivi comprese le metodologie di trasmissione informatica e *web based*.

### **ART. 5 – GESTIONE ED UTILIZZAZIONE DELLE CELLE DIDATTICHE DI ROBOTICA**

L'utilizzo delle celle didattiche disponibili presso le istituzioni scolastiche appartenenti alla rete deve essere consentito a tutte le scuole della rete, con le modalità e secondo la programmazione definite dal Gruppo di Coordinamento.

L'Istituto scolastico ospitante, in ragione della più ampia disponibilità di utilizzo, si fa carico della manutenzione ordinaria della cella e provvede al materiale di consumo.

L'Istituto scolastico ospitato è responsabile del corretto utilizzo della cella e delle strutture ad essa collegate e fornisce per ogni attività, in accompagnamento agli studenti, proprio personale docente e tecnico, adeguatamente formato, garantendo altresì la copertura assicurativa di ciascun soggetto contro infortuni o danni a persone e cose. Ciascun Istituto provvede comunque alla riparazione di guasti o al risarcimento di danni dovuti ad uso errato o improprio della cella ad opera di propri allievi o dipendenti.

#### **ART. 6 – MONITORAGGIO DELLE ATTIVITA'**

Sulla base delle Linee Guida emanate dal Comitato di Indirizzo, di cui all'art. 4 del "Protocollo di Intesa per lo sviluppo dell'Istruzione Tecnica e Professionale nel campo della Meccatronica e della Robotica", il Gruppo di coordinamento della Rete di scuole determina il programma di monitoraggio annuale delle attività svolte, che verrà presentato al medesimo Comitato di indirizzo.

#### **ART. 7 – DURATA DELL'ACCORDO**

In analogia a quanto previsto dall'Art. 5 del "Protocollo di Intesa per lo sviluppo dell'Istruzione Tecnica e Professionale nel campo della Meccatronica e della Robotica" (Durata e risoluzione del protocollo di intesa), il presente Accordo di Rete decorre dalla data di sottoscrizione ed ha la durata di tre anni, rinnovabili. Prima della conclusione dell'accordo dovrà comunque essere garantito lo svolgimento di tutte le attività didattiche previste in fase di programmazione.

Torino, 4 novembre 2010

<b>Istituzione Scolastica</b>	<b>Dirigente Scolastico</b>	<b>Firma</b>
<b>IPIA "Galilei" di Torino</b>	<b>prof. Franco Francavilla</b>	.....
<b>ITI "Avogadro" di Torino</b>	<b>prof. Tommaso De Luca</b>	.....
<b>IIS "Ferrari" di Susa</b>	<b>prof. Francesco La Rosa</b>	.....
<b>IIS "Ferrari" di Torino</b>	<b>prof. Giovanni Mastropaolo</b>	.....
<b>ITI "Grassi" di Torino</b>	<b>prof. Pietro Bovaro</b>	.....
<b>ISISS "Magarotto" di Torino</b>	<b>prof.a Maria C. Porcellana</b>	.....
<b>ITI "Majorana" di Grugliasco</b>	<b>prof. Francesco La Rosa</b>	.....
<b>IIS "Moro" di Rivarolo</b>	<b>prof. Gianmichele Cavallo</b>	.....
<b>IIS "Olivetti" di Ivrea</b>	<b>prof.ssa Daniela Vaio</b>	.....
<b>ITI "Pininfarina" di Moncalieri</b>	<b>ing. Stefano Fava</b>	.....
<b>IPIA "Plana" di Torino</b>	<b>prof. Franco Francavilla</b>	.....
<b>IPIA "Zerboni" di Torino</b>	<b>prof. Gaetano Spinelli</b>	.....