



**WeDo 2.0**  
**LEGO** education

## Milo, The Science Rover

avagy:

### **KIVONAT**

Készítsd el a LEGO WeDo 2.0-ás tudományos önjáró robotot! (**A MILO THE SCIENCE ROVER**).

### **Diák Csaba**

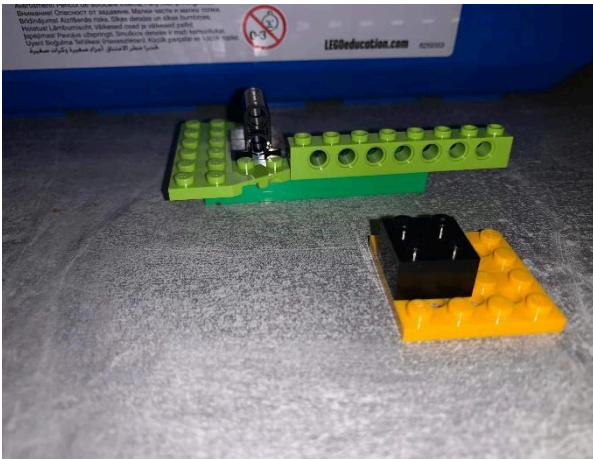
LEGO 5-6. évfolyam

**1. Név, iskola.**

Diák Csaba

Tornyospálcai Általános Iskola és Alapfokú Művészeti Iskola Bethlen Gábor  
Tagintézménye (4566 Ilk, Bethlen Gábor utca 58.)**2. Feladat leírása, amelyet kiválasztott a rendszerben.**Készítsd el a LEGO WeDo 2.0-ás tudományos önjáró robotot! (**A MILO THE SCIENCE ROVER**)**Ajánlott korosztály.**

Általános iskola 1 – 5. osztály.

**3. A projekt fotódokumentációja (4-5 kép az elkészítési folyamatokról és a végtermékről).**

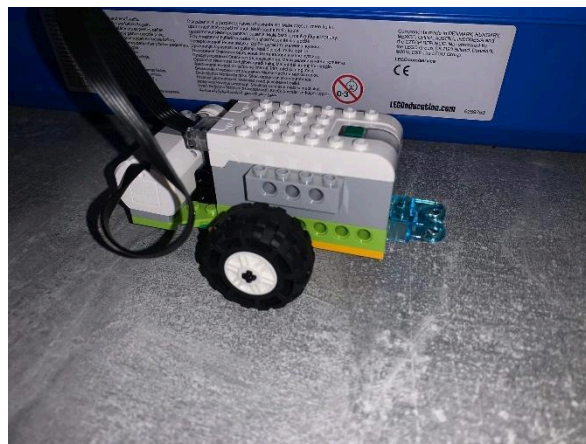
1. kép



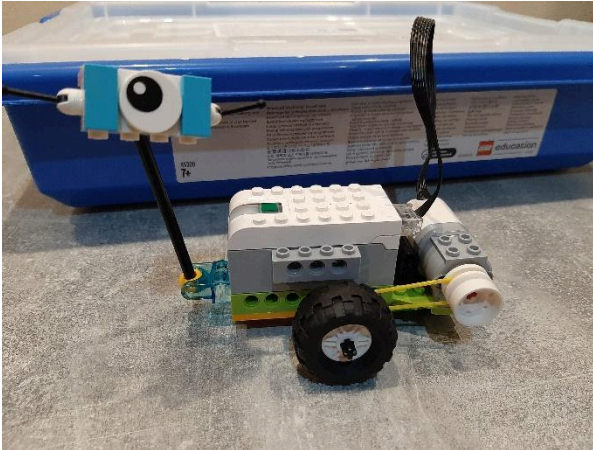
2. kép



3. kép



4. kép



5. kép

#### 4. A megírt programkód fotódokumentációja.



1. verzió

#### 5. Tantárgyi koncentráció (Tantárgyi kapcsolások, és azok rövid leírása, hogy azon belül hogyan használná fel.)

##### a) Matematika tantárgyon belül:

- Forgás, tengelyek, szögek.

##### b) Gyógypedagógiai kereteken belül:

- Finommotorika, mozgás, figyelem, téri tájékozódás, irányok, színek, érzékelés, észlelés....stb.

##### c) Környezetismeret tantárgyon belül:

- Testmozgás, egészség témakör.

#### 6. A 4C megjelenése a projekt elvégzése során (A 4C folyamat lebontása pár mondatban a feladatra vetítve.)

1. **Connect (kapcsolódás):** Készítsd el a LEGO WeDo 2.0-ás tudományos önjáró robotot! (A MILO THE SCIENCE ROVER)

2. **Construct (konstruálás):** A program útmutatása szerint megépítjük az alapmodellt, amelyen elől elhelyezünk egy fény és színérzékelő szenzort, valamint egy ultrahang érzékelőt.
3. **Contemplate (tervezés, megfontolás):** A készülő programkódot részegységenként tesztelve beszéljük meg, majd a működő kódot a feladat végén „finomhangoljuk”.
4. **Continue (folytatás):**
  - Több forgás (nagyobb táv megtétele), hosszabb -rövidebb ideig való állás.
  - Irányváltások, megtett utak kombinációja