



WeDo 2.0
LEGO education

„Látnoki képesség”

avagy:

KIVONAT

Készíts a LEGO WeDo 2.0-ás készlet segítségével olyan robotot, ami érzékeli az előtte lévő akadályt. Ezt felismerve megáll. Hang- és fényjelzést ad ki.

Diák Csaba

LEGO 1 - 8. évfolyam

1. Név, iskola.

Diák Csaba

Tornyospálcai Általános Iskola és Alapfokú Művészeti Iskola Bethlen Gábor
Tagintézménye (4566 Ilk, Bethlen Gábor utca 58.)

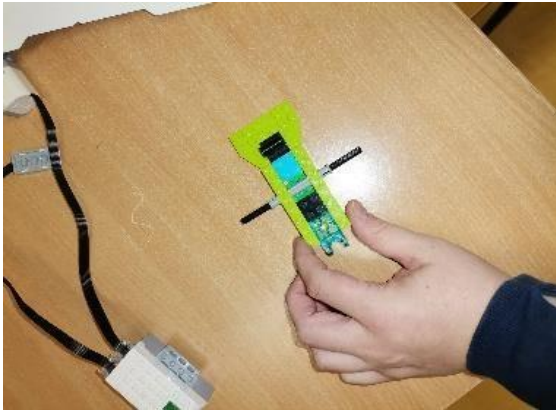
2. Feladat leírása, amelyet kiválasztott a rendszerben.

Készíts a LEGO WeDo 2.0-ás készlet segítségével olyan robotot, ami érzékeli az előtte
lévő akadályt. Ezt felismerve megáll. Hang- és fényjelzést ad ki.

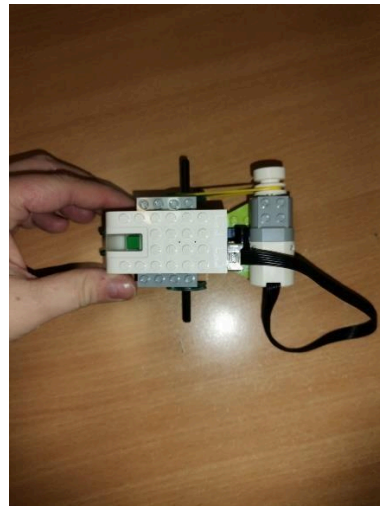
Ajánlott korosztály.

Általános iskola 1 – 8. osztály.

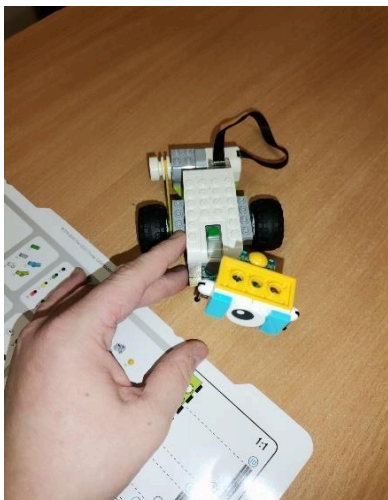
**3. A projekt fotódokumentációja (4-5 kép az elkészítési folyamatokról és a
végtermékről).**



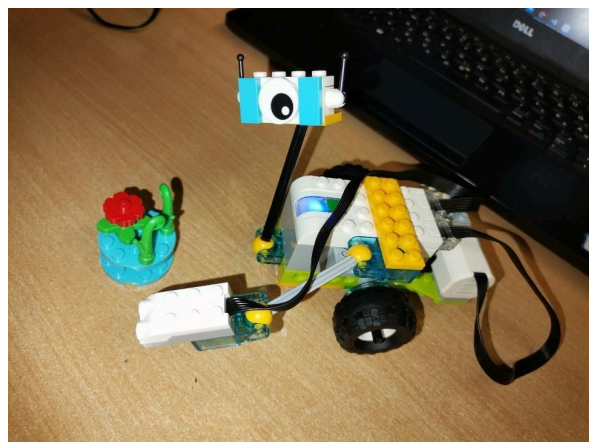
1. kép



2. kép



3. kép



4. kép

4. A megírt programkód fotódokumentációja.



1. verzió

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

a) Gyógypedagógiai kereteken belül (fejlesztő foglalkozás):

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

b) Környezetismeret tantárgyon belül:

- Hangok felismerése.

c) Matematika tantárgyon belül:

- Az idő mérése

d) Digitális kultúra tantárgyon belül:

- Blokkprogramozás

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

1. **Connect (kapcsolódás):** Készíts a LEGO WeDo 2.0-ás készlet segítségével olyan robotot, ami érzékeli az előtte lévő akadályt. Ezt felismerve megáll. Hang- és fényjelzést ad ki.
2. **Construct (konstruálás):** A program útmutatása szerint megépítjük az alapmodellt, amelyen elől elhelyezünk egy fény és színérzékelő szenzort, valamint egy ultrahang érzékelőt.
3. **Contentplate (tervezés, megfontolás):** A készülő programkódot részegységenként tesztelve beszéljük meg, majd a működő kódot a feladat végén „finomhangoljuk”.
4. **Continue (folytatás):**
 - saját hangjelzés készítése
 - billenésérzékelő hozzáépítése
 - a robot mozgásának irányváltoztatása
 - együttműködés más robotokkal