

13. foglalkozás

Időpont: 2020.06.15.

Cím: Robotika-motorvezérlés eseményre; Robotika-zárt körben mozgásban tartás

Téma: A távolságmérő használatával megközelítés, az ütközés elkerülése, a megállás és kikerülés algoritmikai megoldásai; A robot akadályokkal határolt környezetben az ütközés érzékelő és a távolság érzékelő segítségével állandó mozgásban maradjon elakadás nélkül

Óraszám: 2 óra

A szakkörösök ismereteinek bővítése a távolságmérő szenzor megismerésével és kezelésével bővült. Ez a feladat az elméleti háttér (ultrahangos érzékelő) és a különböző tantárgyak, mint a fizika és a biológia, közötti kapcsolatok kialakítására is lehetőséget nyújtott. A szenzor kezelő blokkjainak megismerése után a gyerekek egyéni feladatokat oldottak meg. Ezek ellenőrzését követően csoportmunkával megoldandó komplexebb feladatokra került sor. A foglalkozáson algoritmikai készségfejlesztés során összetett algoritmikai gondolkodásra volt szükség, amit a gyerekek kifogástalanul valósítottak meg. A szakkörösök egyéni részfeladataikat sikerrel illesztették a csoportmunka összetett feladatába.



