

#### 14. foglalkozás

Időpont: 2020.09.11.

Cím: Robotika-zárt körben mozgásban tartás; Robotika-robotirányítási verseny

Téma: A robot akadályokkal határolt környezetben az ütközés érzékelő és a távolság érzékelő segítségével állandó mozgásban maradjon elakadás nélkül; Kiscsoportos (2-3 fő) foglalkoztatással olyan algoritmus készítése, melynek segítségével a robot kitalál egy útvesztőből. Versenyben megnézni, melyik csoporté a legyorsabban kitaláló robot  
Óraszám: 2 óra

Komplex feladat kiadása után a csoportok kialakítása következett. A heterogén csoportok a tanulók eltérő képességmutatói alapján lettek kialakítva. A cél az algoritmikai készségfejlesztés előmozdítása azon diákok esetén is, akik egy kicsit nehezebben tudnak elvonatkoztatni. Az elmélyítés megvalósítása céljából a feladatok megoldását a csoportok egyes tagjai előadták. Kiemelt szempont volt a szabatos megfogalmazás és a szakkifejezések megfelelő használata, melyet tanári instrukciókkal ügyesen valósítottak meg. A versenyfeladat megvalósítása során a program működőképességének elérése volt a cél, mely minden csoport esetén megvalósult.



