



Kapsayıcı eğitimin uygulanması
pedagojik olanaklar
pratikte
ve Ride projesi



İçerik

Tempo

İlgisi

seviyeler
i

Hedefler

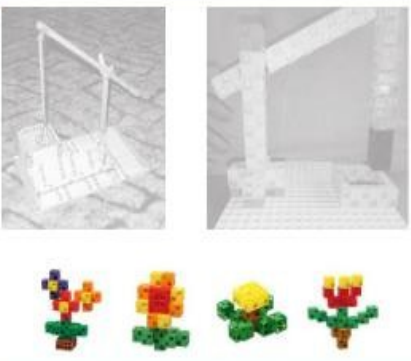
Genel yönler ve farklılaşma olasılıkları

Ride projesinde <https://www.riderobotics.eu/>



- 9 gelişim alanı ve 4 programlama seviyesine göre 10 metin tanımlı modül matrisi
- Çalışma sayfaları, öğretmen kılavuzları, örnek robotlar, robot programlama bilgi tabanı
- Öz-düzenleyici öğrenmenin desteklenmesi
- Gelişim alanları:
 - metin anlama,
 - grafomotor beceriler,
 - uzamsal yönelim,
 - Dikkat,
 - sosyal yeterlilikler,
 - algoritmik düşünme
 - yaşam becerileri, teknik bilgi (fizik, robotik, mühendislik),
 - diğer konuların robotik kullanılarak öğretilmesi,
 - yaratıcılık ve yetenek yönetimi.

Sınıfta farklılaştırma... ve RIDE projesinde

Farklılaşma olanakları		Sınıfta farklılaştırma...ve Ride projesinde
Hedeflere göre farklılaştırma		Aynı ders içinde öğrenciler için farklı hedefler belirliyoruz
Seviyeye göre farklılaştırma		Öğretmenin görevi, ön bilgi ve beceri düzeyine göre farklı seviyelerde öğretmeye çalışmaktır.
İçerik	 AZ ÖT KENYÉR FALATOZÁS AZ ÚT MENTÉN (T1) Fókuszban: •Szövegértés (D1) Ötletbazár – néhány ötlet: • Környezet megépítése ArTeC kockákból • Környezet megépítése újrahasznosított anyagokból • Rajzolás • Számítógépes grafika Részletezve az Ötletlapokon találja az ötleteket. Fejlesztett területek: Középpontban: • Térbeli orientáció • Finommotorika • Kreativitás Ezenkívül: • Figyelemfejlesztés • Terület: természettudomány • Tehetség gondozás 	S1 T1 D1 L1 P3 İçerik üzerine grup ürünü k
İlgili		cilerin ilgi al
İlerleme		daha fazla, c
Farklı		an süre öğre
Gözetim		farklı şekil
Gözetim		bir form ("U
Farklı		şmak istedi
		satı verilir.
		ne, proje çalışması, gelişimsel değerlendirme

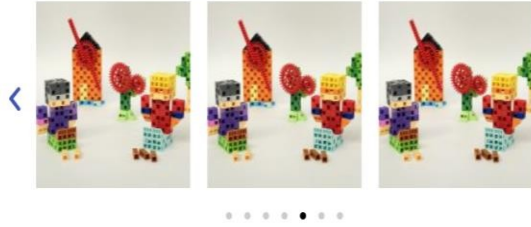
Sınıfta farklılaştırma...ve RIDE projesinde

Farklılaşma olanakları	Sınıfta farklılaştırma ...ve Ride projesinde
Hedeflere göre farklılaştırma	Örneğin, aynı ders içinde öğrenciler için farklı hedefler .
Seviyeye göre farklılaştırma	Öğretmenin görevi, ön bilgi değerlendirmesine dayalı olarak farklı düzeylerde metinler ve etkinlikler planlamaktır



P1

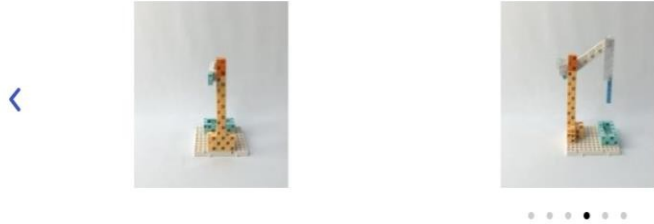
Robotizálás nélkül



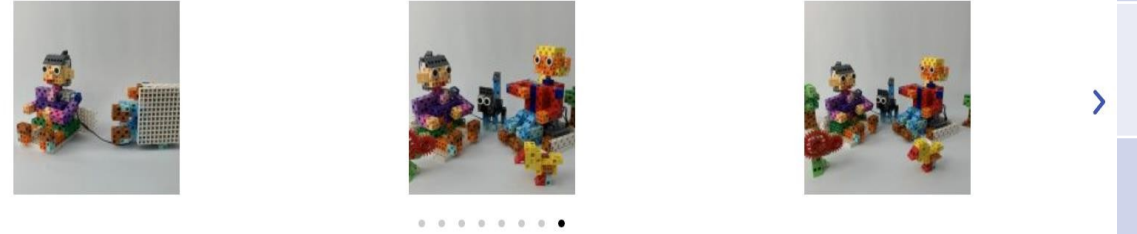
Programozott mozgás



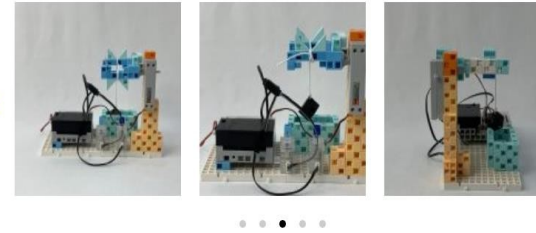
Mechanikus kút



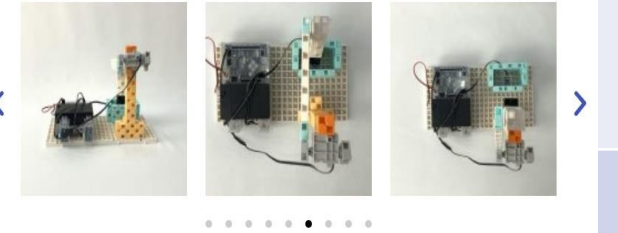
Az evést touch szenzorral kezdi szervó motorral



Kút DC motorral



Kút szervó motorral



Farklılaştırılmış öğrenme organizasyonu

İşbirlikli öğrenme, proje çalışması, gelişimsel değerlendirme

Sınıfta farklılaştırma...ve RIDE projesinde

Farklılaşma olanakları	Sınıfta farklılaştırma ...ve Ride projesinde
Hedeflere	Seviye
Seviyeye göre	Seviye
İçeriğe göre	İçeriğe göre
İlgi alanına göre	İlgi alanına göre
İlerleme oranına göre	İlerleme oranına göre
Görünüşe göre	Görünüşe göre
Farklılaştırma	Farklılaştırma



AZ ÖT KENYÉR

Csoport: 

S1
T1-4
L2

Szereplő feladatkártyák



Így hívnak: _____

Ezt építem: _____



Így hívnak: _____

A robotomnak tudni kell: _____



Így hívnak: _____

Lenni kellene még ennek: _____



Így hívnak: _____

Átgondolom ezt: _____



AZ ÖT KENYÉR



S1
T1-4
L2



Tervezzétek meg a jeleneteket a történet életre keltéséhez! Dolgozzatok együtt, csapattársakként!

☐ Határozzátok meg és osszátok szét magatok között a feladatokat!

☐ Ne felejtsetek választani valakit, aki a munkafolyamat megszervezéséért és a munka elosztásáért felel!

☐ Hogyan fogjátok a projekt végén bemutatni a munkátokat?

☐ Egyikőtök készítsen képeket és videót a munkáról!

**Építsétek meg a történetet! Dolgozzatok össze!**

Sınıfta farklılaştırma...ve RIDE projesinde

Farklılaşma olanakları

Hedeflere göre farklılaştırma

Seviyeye göre farklılaştırma

İçeriğe göre farklılaştırma

İlgi alanına göre farklılaştırma

İlerleme oranı/miktarı
farklılaşma

Görevlerin görünümüne göre farklılaştırma

Görev atama/sıralı farklılaştırma

Farklılaştırılmış öğrenme organizasyonu



Robot feladatkártya

Így hívnak: _____

A robotom tudja majd mozgatni a _____

Építs bele aktuátorokat és szenzorokat:

„Érzékeles” zöldben
„Cselekvések” kékben
Válaszd ki a szükséges alkatrészeket!
Pipáld ki, ami kell!

Stduino  Controls the robot ☐	Servomotor  For joints of robot Motor with angle control ☐	DC motor  Moves the robot in linear direction. ☐	Sound sensor  Detects sound ☐	Light sensor  Detects brightness ☐
Accelerometer  Detects tilts and motions ☐	Reflective infrared sensor  Detects the presence of an object by the reflection ☐	Touch sensor  Detects contact with object ☐	Electronic buzzer  Control the sound make a melody ☐	LED  Four colors: red, green and white ☐

Építsd és programozd meg a robotot úgy, hogy tudjon_____

İşbirlikli öğrenme, proje çalışması, gelişimsel değerlendirme

yelerde metinler ve etkinlikler

de ortak bir robot uygulamalarına

ınmaktadır.

tin", kısaltılmış, dilsel olarak
erin erişebilmesi için PCS.

için atacakları adımların sırasına

Sınıfta farklılaştırma...ve RIDE projesinde

Farklılaşma olanakları

Hedeflere göre farklılaştırma

Seviyeye göre farklılaştırma

İçeriğe göre farklılaştırma

İlgi alanına göre farklılaştırma

İlerleme oranı/miktarı
farklılaşma

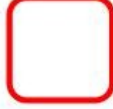
Görevlerin görünümüne göre farklılaştırma

Görev atama/sıralı farklılaştırma

Farklılaştırılmış öğrenme organizasyonu



Ezen dolgozom:



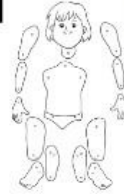
Hogy néz ki a táj?



Használgj ArTeC kockákat, újrachasznosított anyagokat, színes papírt!
Építs, rajzolj, hajtogass, stb.
Ötletoldal linkje: [11](#) [12](#)



Hogy néz ki egy figura mozgatható tagokkal?



Használgj ArTeC kockákat, papírból kivágott bábuakat, animációs programot...
Ötletoldal linkje: [13](#) [14](#)



Hogy lehet elrendezni egy vitát?



Eljáráshatározatok a helyzetet.
Ötletoldal linkje: [15](#)

klı düzeylerde metinler ve etkinlikler

düzeyinde ortak bir robot uygulamalarına

rklı robotlar oluşturulabilir.

ir.

zun metin", kısaltılmış, dilsel olarak
en kişilerin erişebilmesi için PCS.

ılaşmak için atacakları adımların sırasına

Snífta farklılaştırma...ve RIDE projesinde

Farklılaşma olanakları

Snífta farklılaştırma ...ve Ride projesinde

Hedeflere göre farklılaştırma

Örneğin aynı ders



**Ez a történet első része.
Olvassátok el, aztán alkossátok újra!**

Falatozás az út mentén

Két ember, Ioan és Stefan akik már ismerték egymást, elindultak egyszer nyáron közösen egy útra. Ioannak volt a tarisznyájában három kenyere, a Stefannak két kenyere. Egy idő után, mivel megéheztek, megpihentek egy szomorúfűz árnyékában egy gémeskútnál, kivették a tarisznyából mindketten a kenyerüket, amit magukkal hoztak, hogy együtt egyenek, s jobb étvágyuk legyen az evéshez.

De alig vették ki a kenyerüket a tarisznyából ott termett egy ismeretlen öreg vándor, aki követte őket és megállt mellettük jó napot kívánván. Ezek után megkérte őket, adjanak neki is valamit enni, mert nincs semmi útravaló nála, és hely sincs, ahol vehetne.

– Tessék csak jó ember, lakmározzon együtt velünk, mondta a két vándor az öreg vándornak; mert az Isten könyörületes! Ahol ketten esznek, jut a harmadiknak is. Az öreg vándor éhesebb volt, mint ők, nem várt további kínálásra, leült a másik kettő mellé, s enni kezdte az üres kenyeret együtt velük, és ivott rá hideg vizet a kútból, mert más innivaló nem volt. És ott helyben mindhárman addig ettek, amíg találtak egyetlen darabot is abból az öt kenyérből, ami akkorra úgy elfogyott, mintha nem is lett volna.



**Ez a történet első része.
Olvassátok el, aztán alkossátok újra!**

Falatozás az út mentén

Ioan és Stefan egy nyári nap elindultak együtt egy vándorútra. Ioan tarisznyájában három kenyér volt, Stefannál kettő kenyér. Mentek, mendégéltek. Mikor egy gémeskúthoz értek megpihentek, mivel elfáradtak és megéheztek. Elővették a tarisznyájukból a kenyerüket, Ioan kirakta a három kenyerét, Stefan pedig a két kenyerét. A kenyerek látványától jókedvre derültek, és nekikezdték falatozni. De még le sem nyelhették az első falatot, egyszer csak ott termett egy öreg vándor, aki követte őket a kútig. Megállt mellettük és jó napot kívánt. Megkérte őket, adjanak neki is enni, mert nincsen semmi útravaló már nála, és közel-s távol egy lélek sincs az úton, akitől kérhetne.

Tessék csak jóember, lakmározzon együtt velünk, mert az Isten könyörületes. Ahol ketten esznek, jut a harmadiknak is! – mondta a két vándor az öregembernek

Sınıfta farklılaştır

Farklılaşma olanakları

Hedeflere göre farklılaştırma

Seviyeye göre farklılaştırma

İçeriğe göre farklılaştırma

İlgi alanına göre farklılaştırma

İlerleme oranı/miktarı
farklılaşma

Görevlerin görünümüne göre farklılaştırma

Görev farklılaştırma

Farklılaştırılmış öğrenme organizasyonu

Kimeneti lehetőségek:

Bemutató

- Iskolatársaknak
- Szülőknek
- Élőben vagy online

Videó film

- A mozgó robotokról készült videó
- A robotok (mint bábok) által „eljátszott” jelenetekből készült videó
- Werkfilm a robotépítés „kulisszatitkairól”
- A történet stop-motion animációja, amelyben a robotok a szereplők (PPT, Prezi)

Fotó album/montázs (pl.: Word, PPT Publisher)

- Robotokról készült fotók
- A robotkészítésről készült fotók
- Fotó album (nyomtatott vagy digitális)
- Kollázs—a történet papír alapú megjelenítése nyomtatott fotókkal és rajzokkal

Audio- és zene fájlok

- Robotok által kiadott hangok
- Háttér narráció (mesemondó)
- Robot szereplők szinkronizálása

Ismerkedés az új technológiákkal, projekt munka, csoportmunka, önálló munka

Ismerkedés az új technológiákkal, projekt munka, csoportmunka, önálló munka

Ismerkedés az új technológiákkal, projekt munka, csoportmunka, önálló munka

Ismerkedés az új technológiákkal, projekt munka, csoportmunka, önálló munka

Ismerkedés az új technológiákkal, projekt munka, csoportmunka, önálló munka

Ismerkedés az új technológiákkal, projekt munka, csoportmunka, önálló munka

Színfában farklılaştırma



AZ ÖT KENYÉR
Csoport:

S1
T1-4
L5



Projektzárás
Töltsd ki az önértékelő kérdőívet!

Mit szerettél a legjobban csinálni a projektben?

Mit tanultál a projektben?

Mi volt a legnagyobb sikered?

Mi volt a legnagyobb kihívás a számodra?

Mi volt a legemlékezetesebb pillanat a projektben?

Ki segített neked?

Kinek segítettél?

Meg vagy elégedve vele, ahogy életre hívtátok a történetet?

Változtatnál-e valamit azon, ahogy életre hívtátok a történetet? Ha igen, mit?

Mi tetszett a legjobban egy másik csoport munkájában?

Farklılaşma olanakları

Hedeflere göre farklılaştírma

Seviyeye göre farklılaştírma

İçeriğe göre farklılaştírma

İlgi alanına göre farklılaştírma

İlerleme oranı/miktarı
farklılaşma

Görevlerin görünümüne göre farklılaştírma

Görev atama/sıralı farklılaştírma

Farklılaştırılmış öğrenme organizasyonu

ak farklı düzeylerde metinler ve etkinlikler

grup düzeyinde ortak bir robot uygulamalarına
ır.

çece farklı robotlar oluşturulabilir.

ebilir.

("Uzun metin", kısaltılmış, dilsel olarak
ü çeken kişilerin erişebilmesi için PCS.

lara ulaşmak için atacakları adımların sırasına

ie