

Material:

Le Parkour

Eine Unterrichtseinheit zur Verknüpfung von Bewegungs- und Medienkompetenz im Schulsport

Autor*innen:

Lars Bremer, Joscha Siecaup, Julia Tiekötter, Sina Winkels



Verwertungshinweis:

Die Medien bzw. im Materialpaket enthaltenen Dokumente sind gemäß der Creative-Commons-Lizenz „CC-BY-4.0“ lizenziert und für die Weiterverwendung freigegeben. Bitte verweisen Sie bei der Weiterverwendung unter Nennung der o. a. Autoren auf das Projekt „Lernroboter im Unterricht“ an der WWU Münster | www.wwu.de/Lernroboter/ . Herzlichen Dank! Sofern bei der Produktion des vorliegenden Materials CC-lizenzierte Medien herangezogen wurden, sind diese entsprechend gekennzeichnet bzw. untenstehend im Mediennachweis als solche ausgewiesen.



Sie finden das Material zum Download hinterlegt unter www.wwu.de/Lernroboter/ .



Kontakt zum Projekt:

Forschungsprojekt
«Lernroboter im Unterricht»

WWU Münster, Institut für
Erziehungswissenschaft

Prof. Dr. Horst Zeinz
» horst.zeinz@wwu.de

Raphael Fehrmann
» raphael.fehrmann@wwu.de

www.wwu.de/Lernroboter/

Das Projekt wird als
„Leuchtturmprojekt 2020“
gefördert durch die



Mediennachweis – folgende offen lizenzierte Medien wurden zur Produktion des Materialpakts hinzugezogen:

American Football, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/american-football-kugel-ei-fu%C3%9Fball-151765/>

Basketball, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/basketball-kugel-spiel-erholung-155997/>

Billiardkugel, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/billardkugel-8-billard-kugel-150702/>

Boxhandschuh, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/boxhandschuhe-boxen-kampf-k%C3%A4mpfe-159920/>

Circuittraining - Übungs- und Aufbauplaner, Rolf Dober, Gebrauch von Unterrichtsmaterialien und sonstigen Inhalten von Sportunterricht.de für den regulären Schulunterricht ist ausdrücklich erwünscht und erlaubt. Nutzungsfreigabe unter:

<http://www.sportunterricht.de/impressum.html>, Bezug über: <http://www.sportunterricht.de/circuit/planer.html>

Dartscheibe, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/dartscheibe-darts-zielscheibe-1614051/>

Federball, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/federball-flughafentransfer-sport-159415/>

Fußball, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/fu%C3%9Fball-kugel-sport-runde-schwarz-157930/>

Hantel, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/schwarz-hantel-%C3%BCbung-fitnessraum-1295124/>

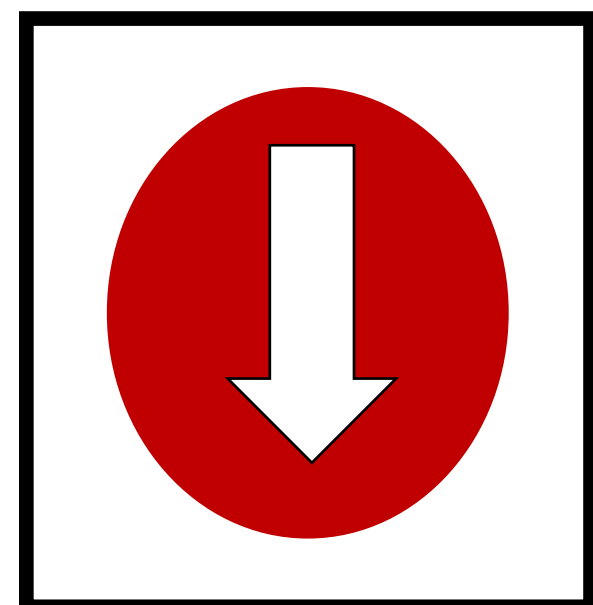
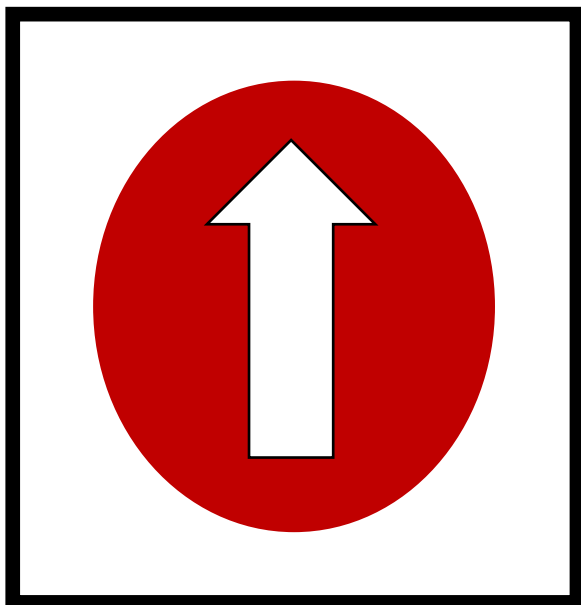
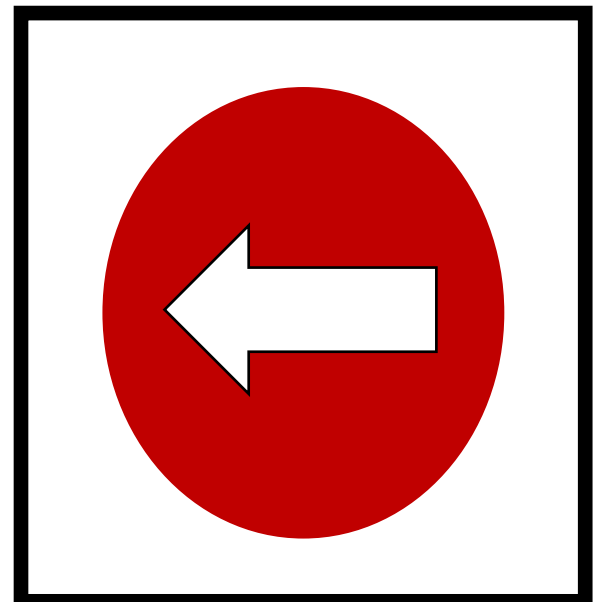
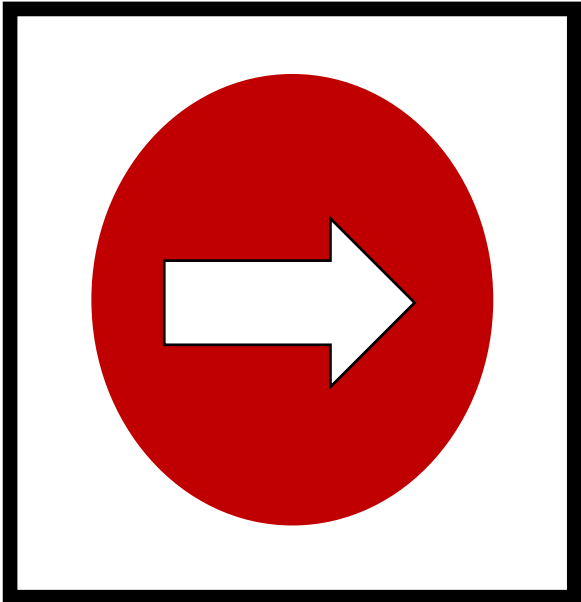
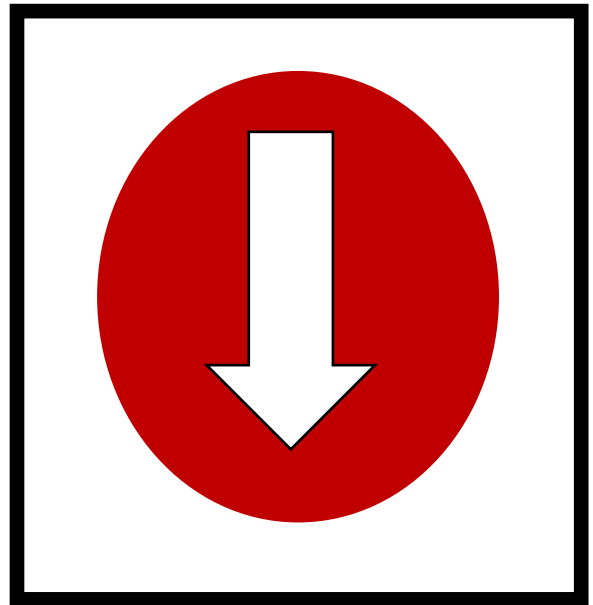
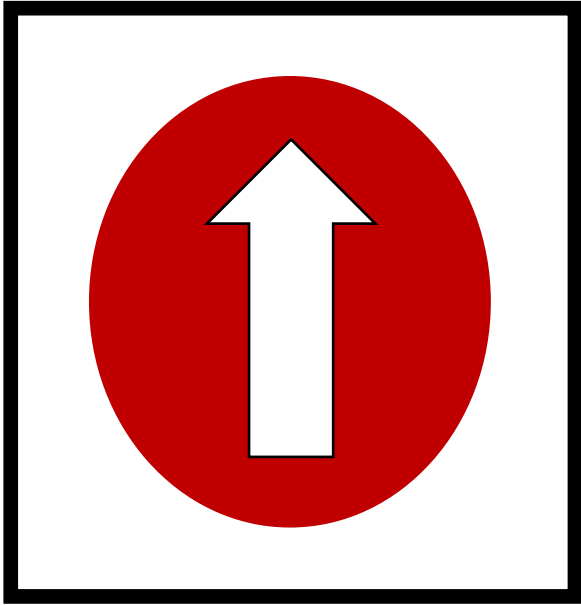
Kugel Weiblich, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/kugel-weiblich-volley-volleyball-2028095/>

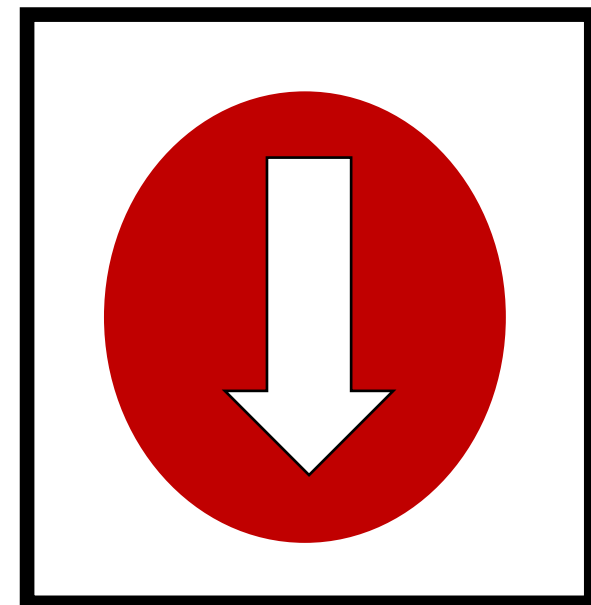
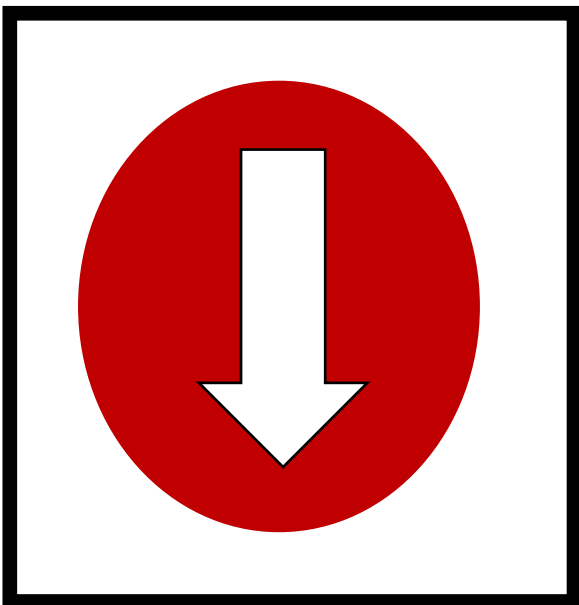
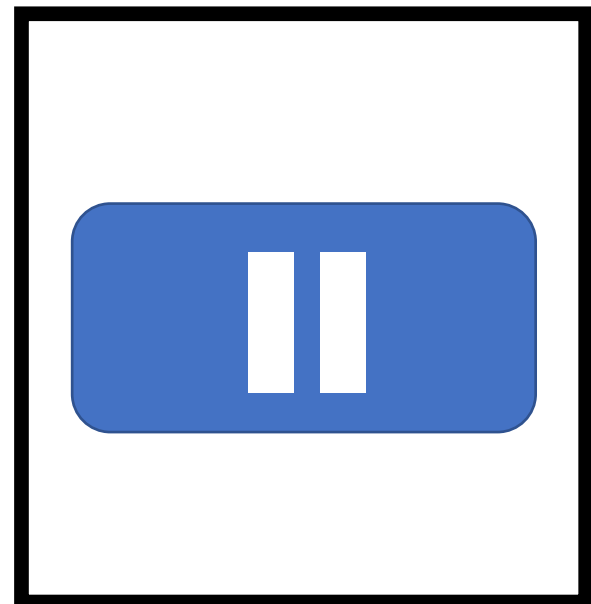
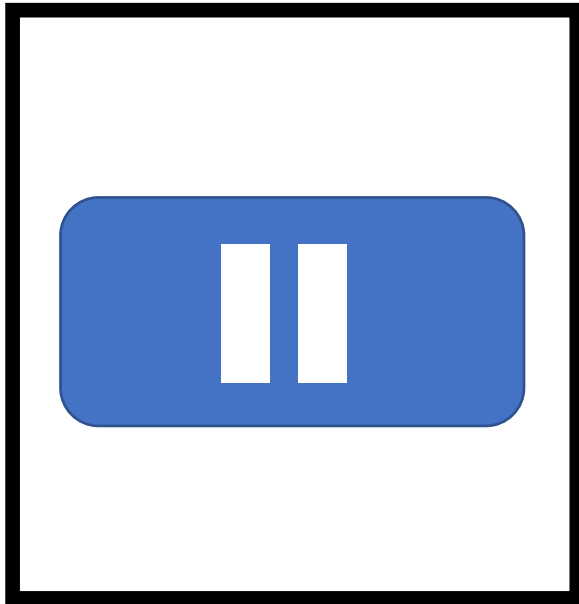
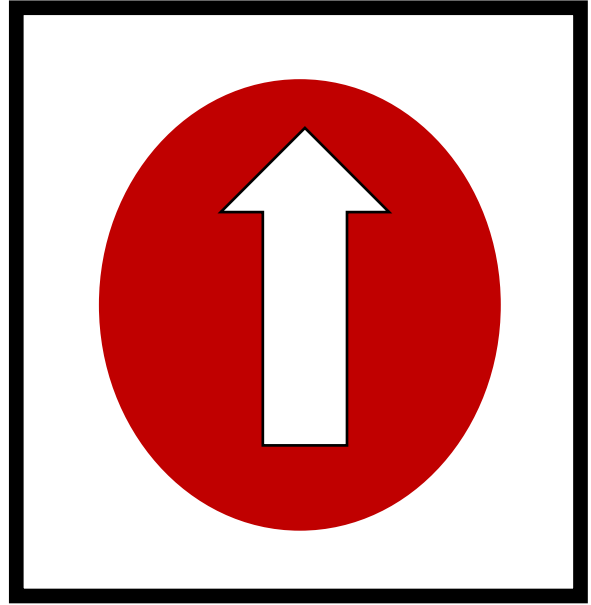
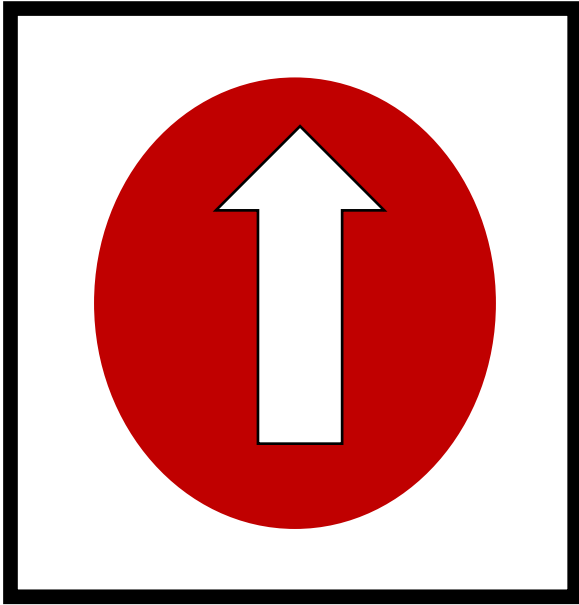
Rennrad, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/rennrad-rennfahrer-fahrrad-r%C3%A4der-161449/>

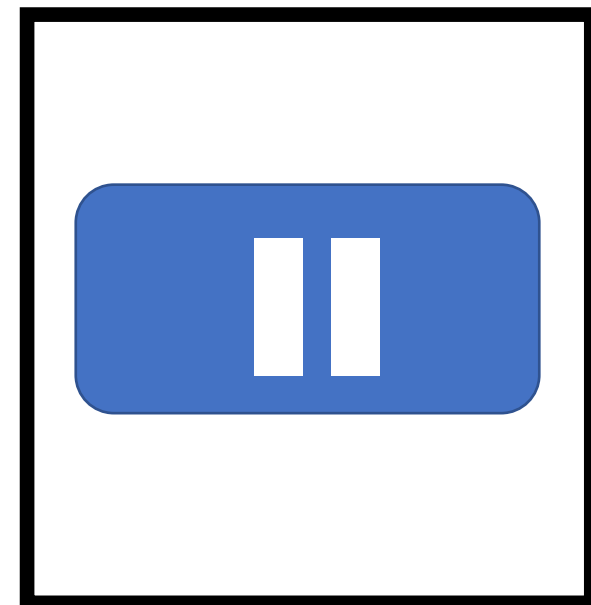
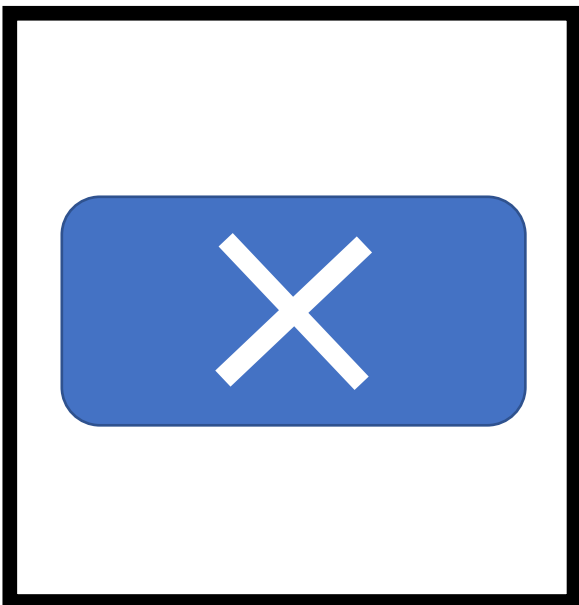
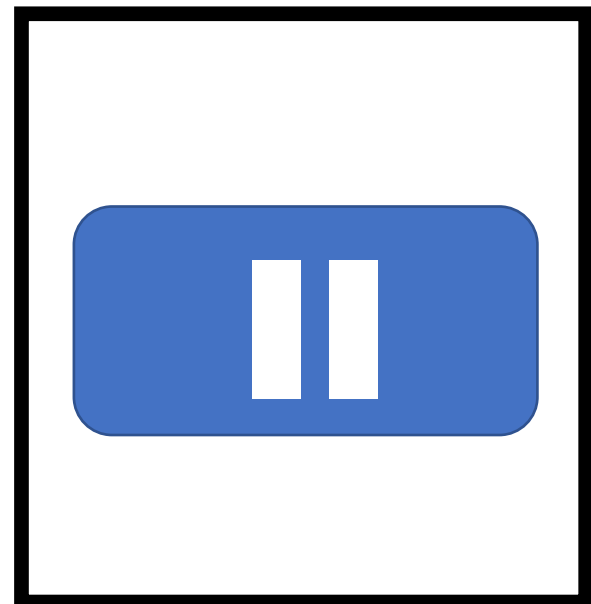
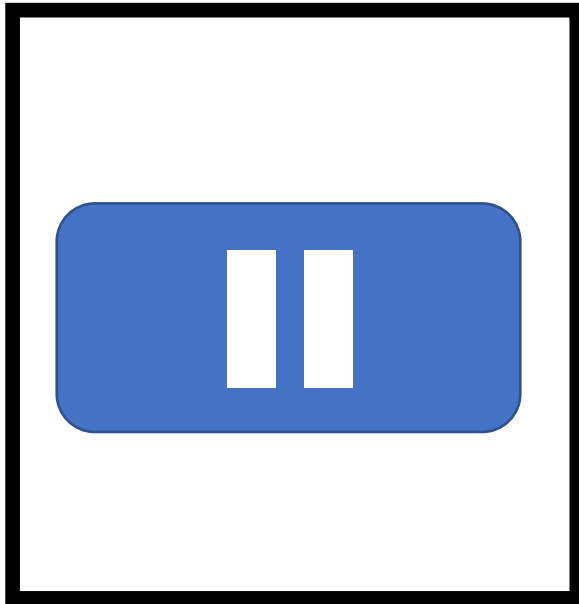
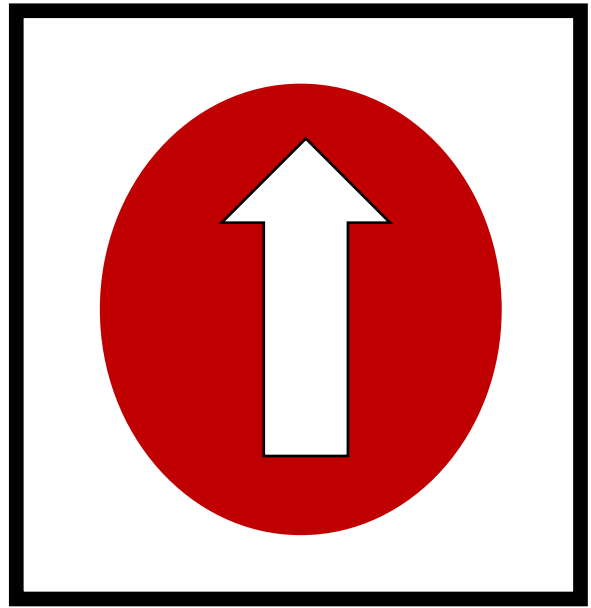
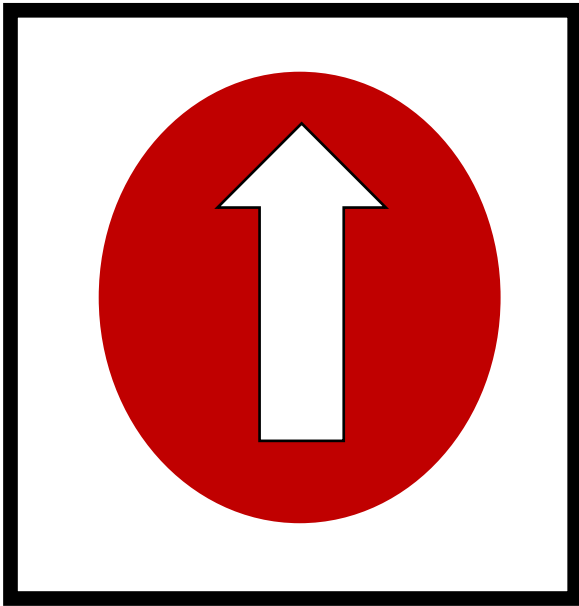
Raphael Fehrmann | Projekt „Lernroboter im Unterricht“ an der WWU Münster | CC-BY-4.0 | www.wwu.de/Lernroboter/ | Link zur Lizenz: <https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.de>

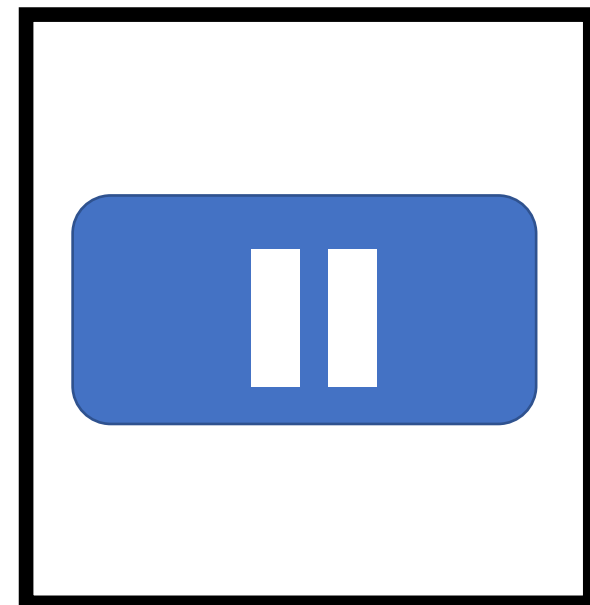
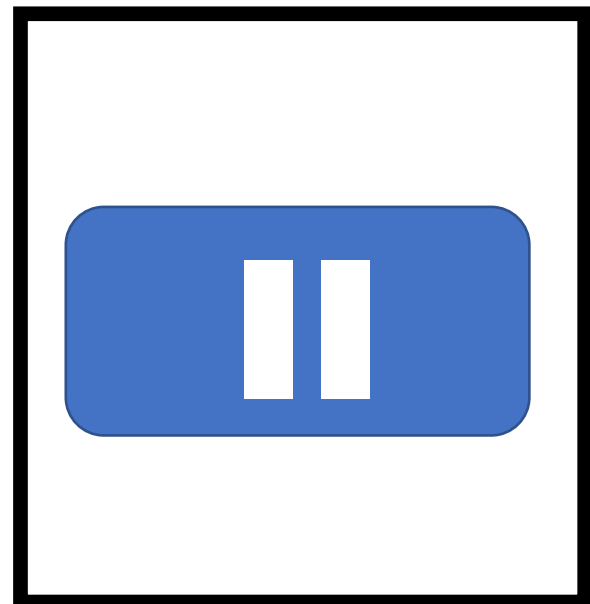
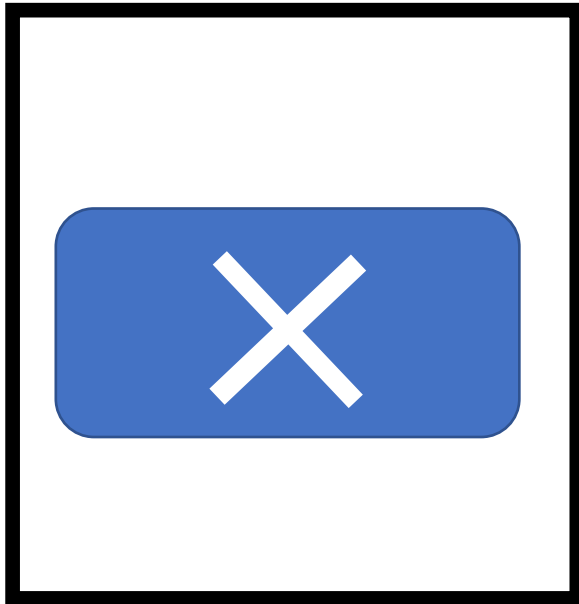
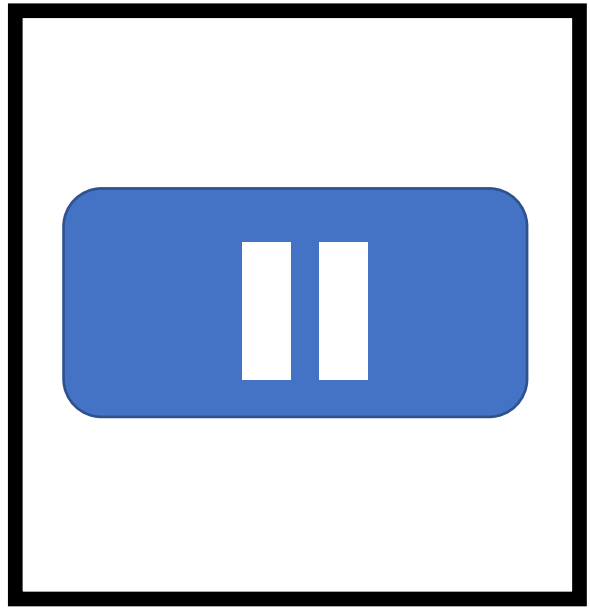
Tennis Schläger, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/tennis-schl%C3%A4ger-zeichnung-isoliert-309617/>

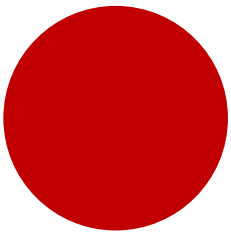
Tennisball, pixabay, pixabay license, <https://pixabay.com/de/service/license/>, <https://pixabay.com/de/vectors/tennis-kugel-gelb-sport-spiel-2025095/>











Laufzettel Gruppe Rot



Raphael Fehrmann | Projekt „Lemroboter im Unterricht“ an der WWU
Münster | CC-BY-4.0 | www.wwu.de/Lemroboter/ | Link zur Lizenz:
<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.de>

Willkommen im Roboter-Parkour!

Ich bin euer Laufzettel und begleite euch durch die gesamte Stunde. Auf mir könnt ihr noch mal nachlesen, was eure Aufgabe ist und welche Materialien ihr zur Verfügung habt. Zusätzlich könnt ihr euch Notizen machen und müsst nach jeder Station die Gesamtzeit eintragen.

Arbeitsauftrag:

1. Lest euch den gesamten Arbeitsauftrag gründlich durch!
2. Sobald ihr mit der Gruppenarbeit beginnt, startet bitte eure *Armbandstoppuhr*. Die Zeit wird nur in besonderen Fällen angehalten (siehe *Hinweis*).
3. Zunächst müsst ihr mit dem Roboter arbeiten, um herauszufinden, welche „Le-Parkour“-Station ihr als nächstes durchlaufen könnt. Dazu müsst ihr den *Blue-Bot* auf kürzestem Weg von seiner Start-Roboter-Station zur 1. Roboter-Station navigieren. Merkt oder notiert euch exakt den gefahrenen Weg. Das ist wichtig, weil ihr mit dieser Navigation weiterarbeiten müsst. Dazu könnt ihr jetzt die *Umcodierungs-Karte* nutzen. Wenn ihr den kürzesten Weg gefunden habt, ergibt sich durch die Umcodierung die nächste Station. Ergibt sich keine Station, habt ihr leider nicht den kürzesten Weg gefunden. Versucht es noch einmal!
Nutzt auch gerne die *Pfeilkarten* als Hilfe.
4. Habt ihr eine Station herausgefunden begeben euch so schnell wie möglich dorthin. Die Stationen sind, wie letzte Woche, mit blau, rot, gelb oder grün markiert. An der Station angekommen muss jedes Gruppenmitglied die Station genau 1-mal durchlaufen. Anschließend kehrt ihr wieder möglichst schnell zu eurer Gruppen-Base zurück. Notiert hier eure Zeit in der ersten Zeile der *Zeittabelle*.

HINWEIS:

Sollte es vorkommen, dass ihr warten müsst, weil eine andere Gruppe die Station besetzt, könnt ihr eure Zeit (*Armbandstoppuhr*) anhalten. Sobald ihr an der Reihe seid startet die Uhr wieder. Anschließend kehrt ihr wieder möglichst schnell zu eurer Gruppen-Base zurück.

5. Ab hier geht es wieder von Neuem los. Navigiert den *Blue-Bot* auf kürzestem Weg von der 1. Roboter-Station zur 2. Roboter-Station, codiert den Weg um und durchläuft die nächste Station.
Das wiederholt ihr, bis die Umcodierung die Endstation ergibt.

Material:

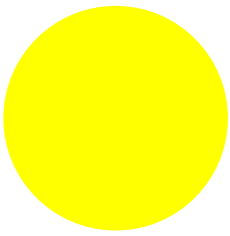
Blue-Bot, Parkour für den Roboter, Umcodierungs-Feld, Laufzettel, Armbandstoppuhr, Pfeilkarten

Zeittabelle:

Le-Parkour-Station	Zeit (hh:mm:ss)*

*z.B. 00:45:23

Platz für eure Notizen:



Laufzettel Gruppe Gelb



Raphael Fehrmann | Projekt „Lernroboter im Unterricht“ an der WWU
Münster | CC-BY-4.0 | www.wwu.de/Lernroboter/ | Link zur Lizenz:
<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.de>

Willkommen im Roboter-Parkour!

Ich bin euer Laufzettel und begleite euch durch die gesamte Stunde. Auf mir könnt ihr noch mal nachlesen, was eure Aufgabe ist und welche Materialien ihr zur Verfügung habt. Zusätzlich könnt ihr euch Notizen machen und müsst nach jeder Station die Gesamtzeit eintragen.

Arbeitsauftrag:

1. Lest euch den gesamten Arbeitsauftrag gründlich durch!
2. Sobald ihr mit der Gruppenarbeit beginnt, startet bitte eure *Armbandstoppuhr*. Die Zeit wird nur in besonderen Fällen angehalten (siehe *Hinweis*).
3. Zunächst müsst ihr mit dem Roboter arbeiten, um herauszufinden, welche „Le-Parkour“-Station ihr als nächstes durchlaufen könnt. Dazu müsst ihr den *Blue-Bot* auf kürzestem Weg von seiner Start-Roboter-Station zur 1. Roboter-Station navigieren. Merkt oder notiert euch exakt den gefahrenen Weg. Das ist wichtig, weil ihr mit dieser Navigation weiterarbeiten müsst. Dazu könnt ihr jetzt die *Umcodierungs-Karte* nutzen. Wenn ihr den kürzesten Weg gefunden habt, ergibt sich durch die Umcodierung die nächste Station. Ergibt sich keine Station, habt ihr leider nicht den kürzesten Weg gefunden. Versucht es noch einmal! Nutzt auch gerne die *Pfeilkarten* als Hilfe.
4. Habt ihr eine Station herausgefunden begeben euch so schnell wie möglich dorthin. Die Stationen sind, wie letzte Woche, mit blau, rot, gelb oder grün markiert. An der Station angekommen muss jedes Gruppenmitglied die Station genau 1-mal durchlaufen. Anschließend kehrt ihr wieder möglichst schnell zu eurer Gruppen-Base zurück. Notiert hier eure Zeit in der ersten Zeile der *Zeittabelle*.

HINWEIS:

Sollte es vorkommen, dass ihr warten müsst, weil eine andere Gruppe die Station besetzt, könnt ihr eure Zeit (*Armbandstoppuhr*) anhalten. Sobald ihr an der Reihe seid startet die Uhr wieder. Anschließend kehrt ihr wieder möglichst schnell zu eurer Gruppen-Base zurück.

5. Ab hier geht es wieder von Neuem los. Navigiert den *Blue-Bot* auf kürzestem Weg von der 1. Roboter-Station zur 2. Roboter-Station, codiert den Weg um und durchläuft die nächste Station.
Das wiederholt ihr, bis die Umcodierung die Endstation ergibt.

Material:

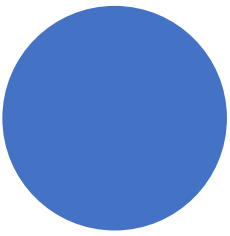
Blue-Bot, Parkour für den Roboter, Umcodierungs-Feld, Laufzettel, Armbandstoppuhr, Pfeilkarten

Zeittabelle:

Le-Parkour-Station	Zeit (hh:mm:ss)*

*z.B. 00:45:23

Platz für eure Notizen:



Laufzettel Gruppe Blau



Raphael Fehrmann | Projekt „Lernroboter im Unterricht“ an der WWU
Münster | CC-BY-4.0 | www.wwu.de/Lernroboter/ | Link zur Lizenz:
<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.de>

Willkommen im Roboter-Parkour!

Ich bin euer Laufzettel und begleite euch durch die gesamte Stunde. Auf mir könnt ihr noch mal nachlesen, was eure Aufgabe ist und welche Materialien ihr zur Verfügung habt. Zusätzlich könnt ihr euch Notizen machen und müsst nach jeder Station die Gesamtzeit eintragen.

Arbeitsauftrag:

1. Lest euch den gesamten Arbeitsauftrag gründlich durch!
2. Sobald ihr mit der Gruppenarbeit beginnt, startet bitte eure *Armbandstoppuhr*. Die Zeit wird nur in besonderen Fällen angehalten (siehe *Hinweis*).
3. Zunächst müsst ihr mit dem Roboter arbeiten, um herauszufinden, welche „Le-Parkour“-Station ihr als nächstes durchlaufen könnt. Dazu müsst ihr den *Blue-Bot* auf kürzestem Weg von seiner Start-Roboter-Station zur 1. Roboter-Station navigieren. Merkt oder notiert euch exakt den gefahrenen Weg. Das ist wichtig, weil ihr mit dieser Navigation weiterarbeiten müsst. Dazu könnt ihr jetzt die *Umcodierungs-Karte* nutzen. Wenn ihr den kürzesten Weg gefunden habt, ergibt sich durch die Umcodierung die nächste Station. Ergibt sich keine Station, habt ihr leider nicht den kürzesten Weg gefunden. Versucht es noch einmal! Nutzt auch gerne die *Pfeilkarten* als Hilfe.
4. Habt ihr eine Station herausgefunden begeben euch so schnell wie möglich dorthin. Die Stationen sind, wie letzte Woche, mit blau, rot, gelb oder grün markiert. An der Station angekommen muss jedes Gruppenmitglied die Station genau 1-mal durchlaufen. Anschließend kehrt ihr wieder möglichst schnell zu eurer Gruppen-Base zurück. Notiert hier eure Zeit in der ersten Zeile der *Zeittabelle*.

HINWEIS:

Sollte es vorkommen, dass ihr warten müsst, weil eine andere Gruppe die Station besetzt, könnt ihr eure Zeit (*Armbandstoppuhr*) anhalten. Sobald ihr an der Reihe seid startet die Uhr wieder. Anschließend kehrt ihr wieder möglichst schnell zu eurer Gruppen-Base zurück.

5. Ab hier geht es wieder von Neuem los. Navigiert den *Blue-Bot* auf kürzestem Weg von der 1. Roboter-Station zur 2. Roboter-Station, codiert den Weg um und durchläuft die nächste Station.
Das wiederholt ihr, bis die Umcodierung die Endstation ergibt.

Material:

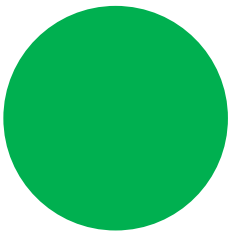
Blue-Bot, Parkour für den Roboter, Umcodierungs-Feld, Laufzettel, Armbandstoppuhr, Pfeilkarten

Zeittabelle:

Le-Parkour-Station	Zeit (hh:mm:ss)*

*z.B. 00:45:23

Platz für eure Notizen:



Laufzettel Gruppe Grün



Raphael Fehrmann | Projekt „Lernroboter im Unterricht“ an der WWU
Münster | CC-BY-4.0 | www.wwu.de/Lernroboter/ | Link zur Lizenz:
<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.de>

Willkommen im Roboter-Parkour!

Ich bin euer Laufzettel und begleite euch durch die gesamte Stunde. Auf mir könnt ihr noch mal nachlesen, was eure Aufgabe ist und welche Materialien ihr zur Verfügung habt. Zusätzlich könnt ihr euch Notizen machen und müsst nach jeder Station die Gesamtzeit eintragen.

Arbeitsauftrag:

1. Lest euch den gesamten Arbeitsauftrag gründlich durch!
2. Sobald ihr mit der Gruppenarbeit beginnt, startet bitte eure *Armbandstoppuhr*. Die Zeit wird nur in besonderen Fällen angehalten (siehe *Hinweis*).
3. Zunächst müsst ihr mit dem Roboter arbeiten, um herauszufinden, welche „Le-Parkour“-Station ihr als nächstes durchlaufen könnt. Dazu müsst ihr den *Blue-Bot* auf kürzestem Weg von seiner Start-Roboter-Station zur 1. Roboter-Station navigieren. Merkt oder notiert euch exakt den gefahrenen Weg. Das ist wichtig, weil ihr mit dieser Navigation weiterarbeiten müsst. Dazu könnt ihr jetzt die *Umcodierungs-Karte* nutzen. Wenn ihr den kürzesten Weg gefunden habt, ergibt sich durch die Umcodierung die nächste Station. Ergibt sich keine Station, habt ihr leider nicht den kürzesten Weg gefunden. Versucht es noch einmal!
Nutzt auch gerne die *Pfeilkarten* als Hilfe.
4. Habt ihr eine Station herausgefunden begeben euch so schnell wie möglich dorthin. Die Stationen sind, wie letzte Woche, mit blau, rot, gelb oder grün markiert. An der Station angekommen muss jedes Gruppenmitglied die Station genau 1-mal durchlaufen. Anschließend kehrt ihr wieder möglichst schnell zu eurer Gruppen-Base zurück. Notiert hier eure Zeit in der ersten Zeile der *Zeittabelle*.

HINWEIS:

Sollte es vorkommen, dass ihr warten müsst, weil eine andere Gruppe die Station besetzt, könnt ihr eure Zeit (*Armbandstoppuhr*) anhalten. Sobald ihr an der Reihe seid startet die Uhr wieder. Anschließend kehrt ihr wieder möglichst schnell zu eurer Gruppen-Base zurück.

5. Ab hier geht es wieder von Neuem los. Navigiert den *Blue-Bot* auf kürzestem Weg von der 1. Roboter-Station zur 2. Roboter-Station, codiert den Weg um und durchläuft die nächste Station.
Das wiederholt ihr, bis die Umcodierung die Endstation ergibt.

Material:

Blue-Bot, Parkour für den Roboter, Umcodierungs-Feld, Laufzettel, Armbandstoppuhr, Pfeilkarten

Zeittabelle:

Le-Parkour-Station	Zeit (hh:mm:ss)*

*z.B. 00:45:23

Platz für eure Notizen: