

Material:

Move like a robot!

Ein fächerübergreifender Unterrichtsentwurf zur Festigung des englischen Bewegungsvokabulars und der Problemlösekompetenz

Autor*innen:

Lisa Heitkamp, Lea Hollenhorst,
Maria Caterina Holthues, Till Zumkley



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:

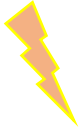
Die „Traffic Light“ Grafiken auf den Parcours für die Schüler*innen sind dem Portal pixabay.com im Rahmen eines CC0-Creative Commons Lizenzvertrages entnommen (freigegeben für kostenlose, kommerzielle und nicht kommerzielle Anwendungen in digitaler oder gedruckter Form ohne Bildnachweis oder Quellenangabe).

Bedienungshinweise_UmgangMitDemOzobot.docx (Anlage C) für das Portfolio der Kinder kann genutzt werden unter der Lizenz: 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>

Codeübersicht_Fehrmann_vollständig.pdf (Anlage C) für die Erstellung des Übersetzungsheft genutzt, die Vokabelkarten und die Klebecodes können genutzt werden unter der Lizenz: 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>

Aufgabenblatt zum Thema Roboter im Sprachunterricht

Jede Gruppe erhält **drei verschiedene** Parcours mit **drei verschiedenen Schwierigkeitsstufen**. Die Schwierigkeitsstufen lassen sich an der Ampel (grün, gelb oder rot) erkennen. Beginnt zusammen als Gruppe mit dem grünen Parcours und erfüllt die folgenden Aufgaben.



WICHTIG: Vergesst nicht in **jeden** Parcours einen **Endcode** einzubauen, dieser hilft dem Ozobot dabei seine Reise auf dem Parcours richtig zu beenden.

Aufgabe 1: Baut folgende Bewegungen in euren grünen Parcours ein:

- **2x turn to the right**
- **1x turn to the left**

Es gibt dabei nur **einen** möglichen Weg.

Aufgabe 2: Baut folgende Bewegungen in euren gelben Parcours ein:

- **1x go straight ahead**
- **2x turn to the left**

Aufgabe 3: Baut folgende Bewegungen in euren roten Parcours ein:

- **4x turn to the right**
- **2x turn to the left**
- **2x jump to the right**
- **1x go straight ahead**

Falls ihr Fragen habt oder nicht weiter wisst, wendet euch gerne an eure Lehrperson.

Viel Erfolg beim Lösen der Aufgaben. Good Luck!

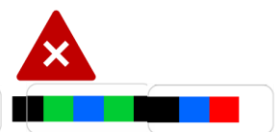
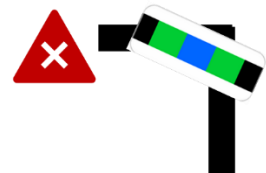
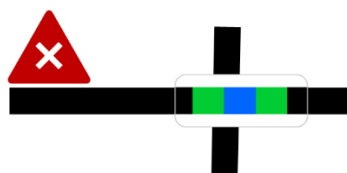
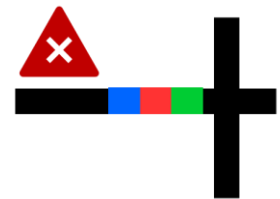
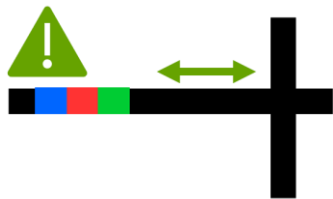
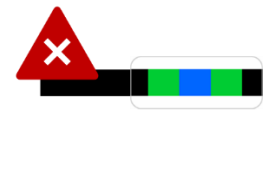
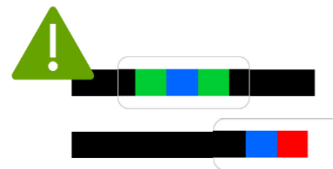




Bedienungshinweise zum Ozobot

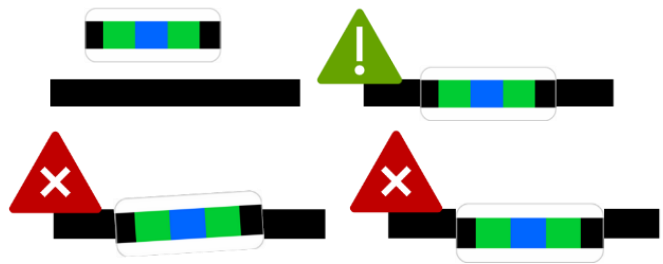
Bitte beachte folgende Hinweise zur Code-Verwendung:

- Beachte, dass die Richtung, in der der Code in die Linie eingebracht wird, entscheidend sein kann.
- Verwende an Linien-Enden nur die speziellen „Linien-Ende-Befehle“.
- Alle anderen Codes benötigen ein schwarzes Vor- und Nachelement.
- Lasse zu Kreuzungen genug Abstand.
- Zeichne die Linien nicht zu eng aneinander.
- Platziere die Codes nicht in Kurven und nicht auf Kreuzungen.
- Verwende die Codes nicht direkt hintereinander, sondern mit ein wenig Abstand.



...bei der Verwendung von Klebe-Codes:

- Klebe die Codes gerade auf.



- Drücke die Codes nur leicht an – so kannst du sie ggfs. noch einmal austauschen.



...bei händisch gezeichneten Codes:

- Zeichne Kurven nicht zu spitz.



- Zeichne die Linien nicht zu dünn, nicht zu dick, nicht zu unförmig, sondern ca. 5 mm breit.



- Beachte, dass du die Einzelfarben gleich dick zeichnest. Nutze hierzu ggfs. die Stiftbreite im senkrechten Format.



- Verwende nur Ozobot-Stifte (oder IKEA-MÅLA mit Doppel-Strichen).



Starte und kalibriere deinen Ozobot

1. Drücke ca. 4 Sekunden auf den Einschaltknopf an der Seite des Ozobots, bis die LED-Lampe weiß blinkt.

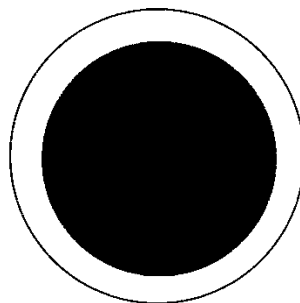
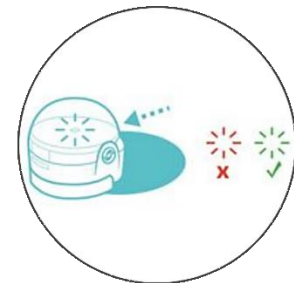


2. Stelle den Ozobot genau auf den schwarzen Punkt am Ende des Blattes.

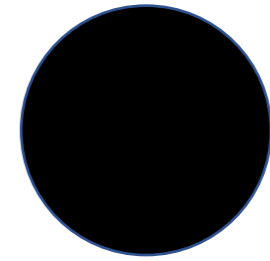


3. Der Ozobot bewegt sich und blinkt **grün**. Du kannst ihn jetzt auf die Linie stellen.

Wenn er **rot** blinkt, musst du ihn noch einmal ausschalten und die Schritte wiederholen.

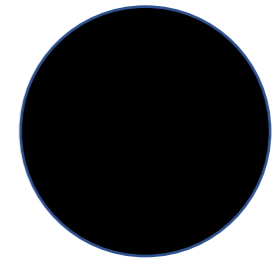


Start

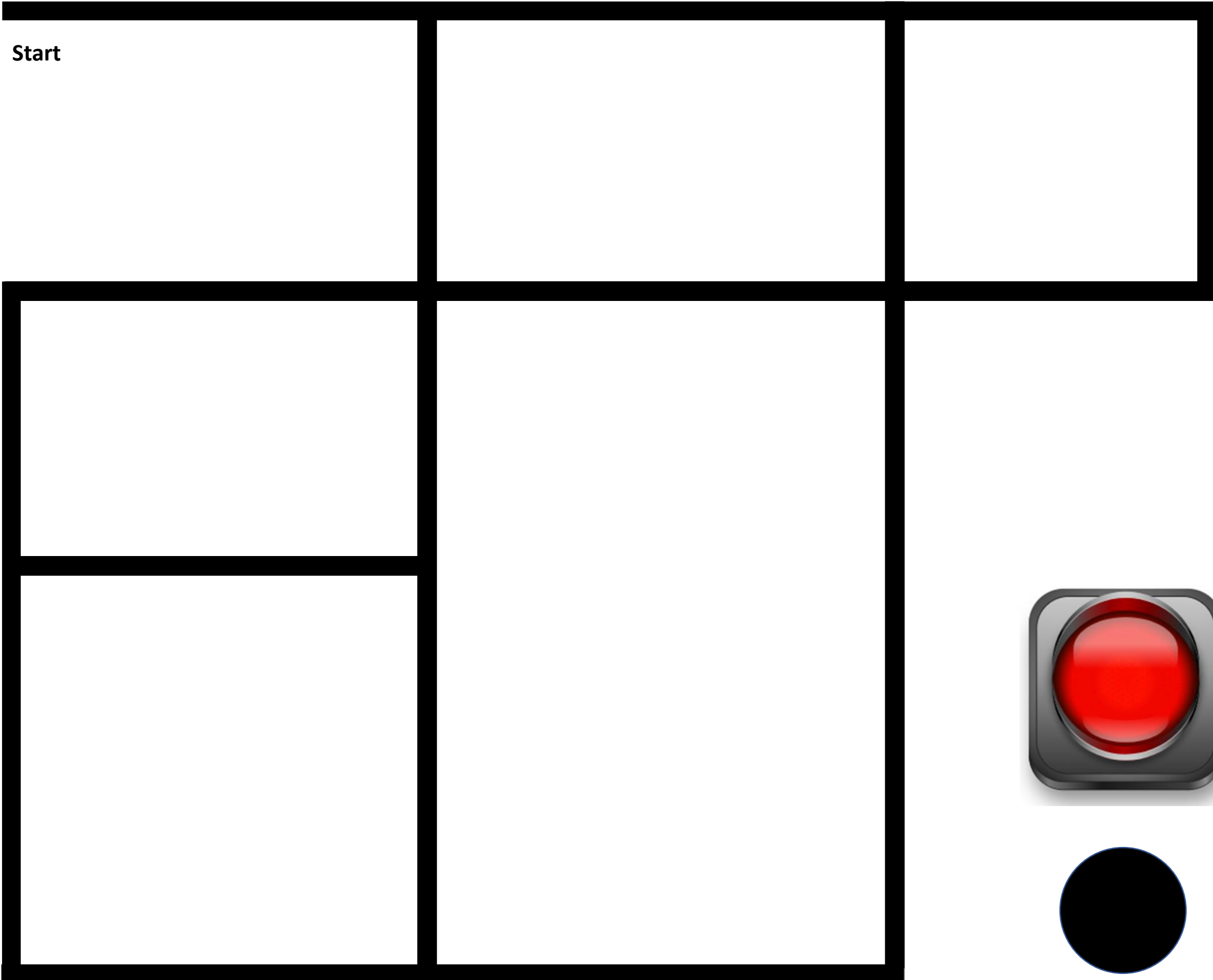


End

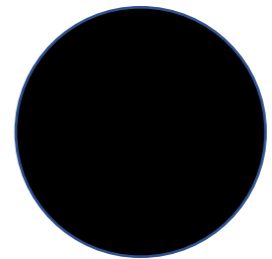
Start



End



Start



End

Bewegungsvokabeln des Ozobots



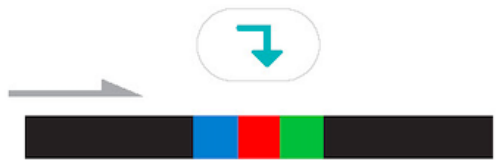
geradeaus fahren

(to) go straight ahead



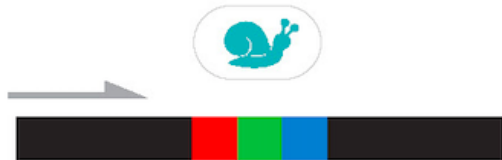
nach links abbiegen

(to) turn to the left



nach rechts abbiegen

(to) turn to the right



Schneckentempo

(to) walk slowly



normales Tempo

(to) walk



schnelles Tempo

(to) walk fast



Turbo

(to) run



geradeaus springen

(to) jump straight ahead



nach links springen

(to) jump to the left



nach rechts springen

(to) jump to the right



umdrehen

(to) turn



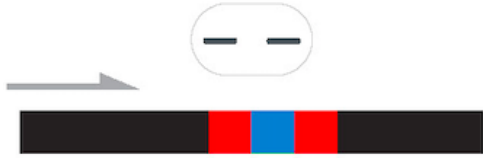
Zickzack

zigzag



Kreisbewegung (x2)

(to) turn around two times



Stopp für 3 Sekunden

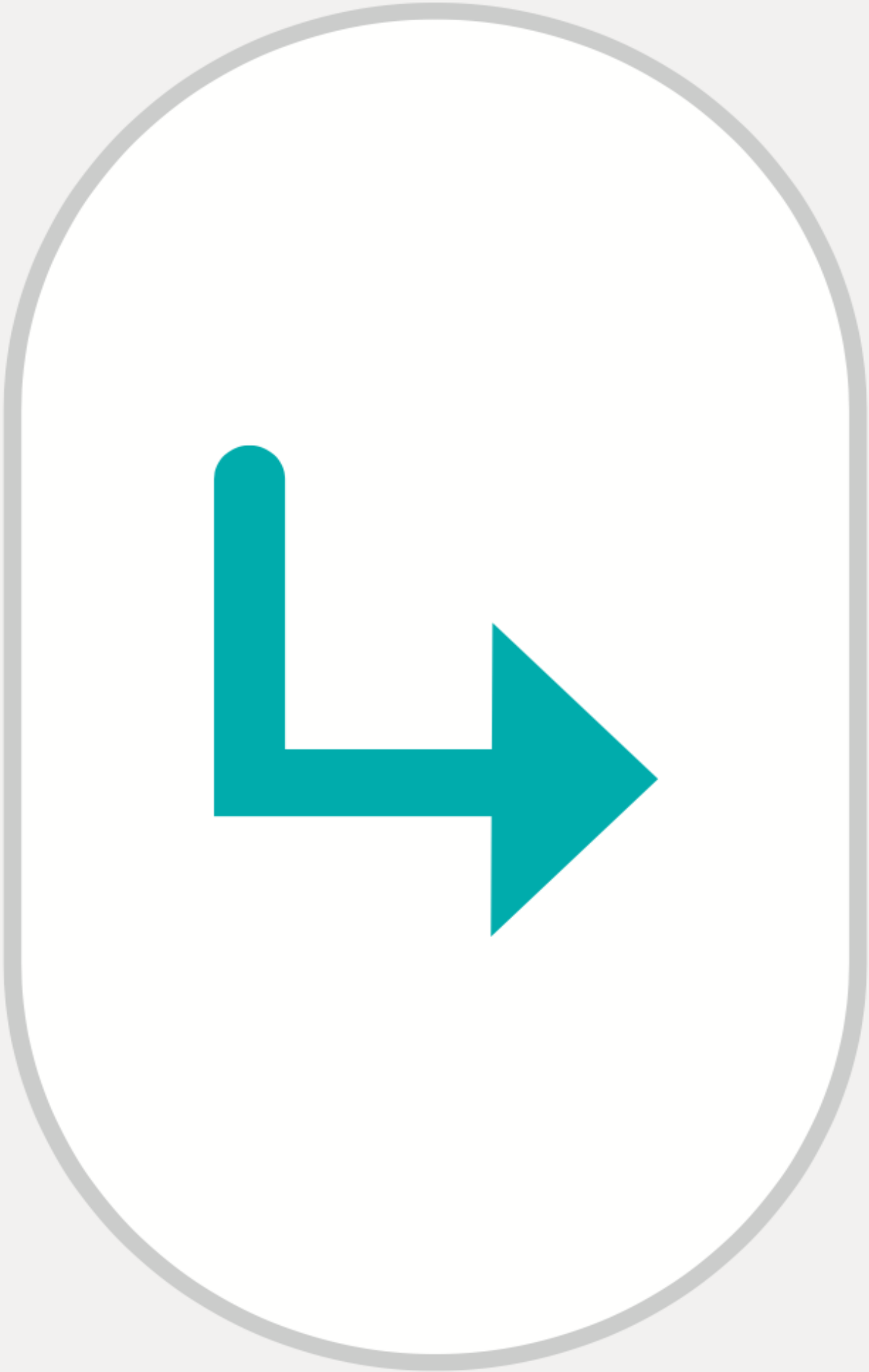
(to) stop for three seconds

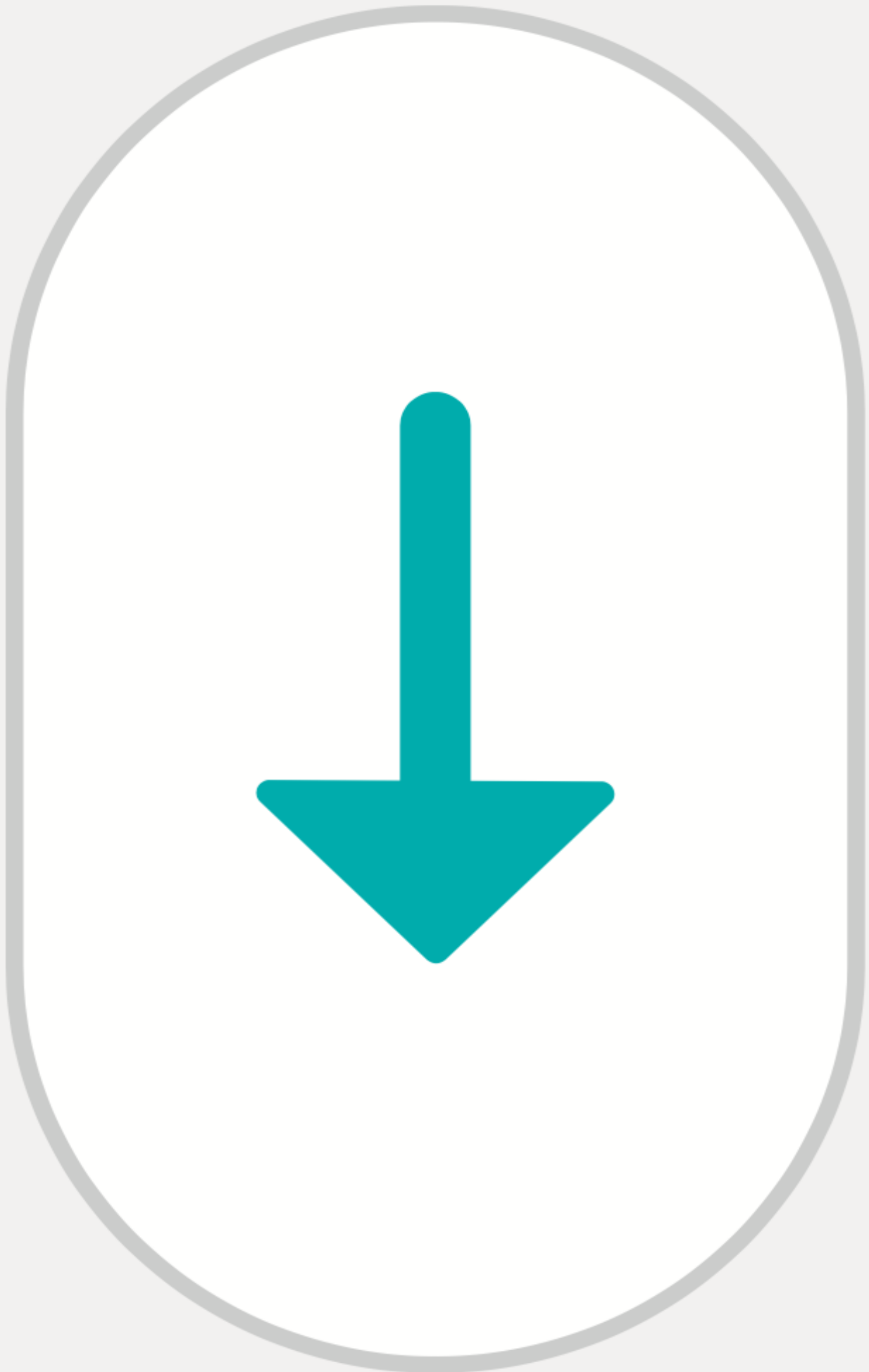
Vokabelkarten in DIN A4 für den Kreideparcours

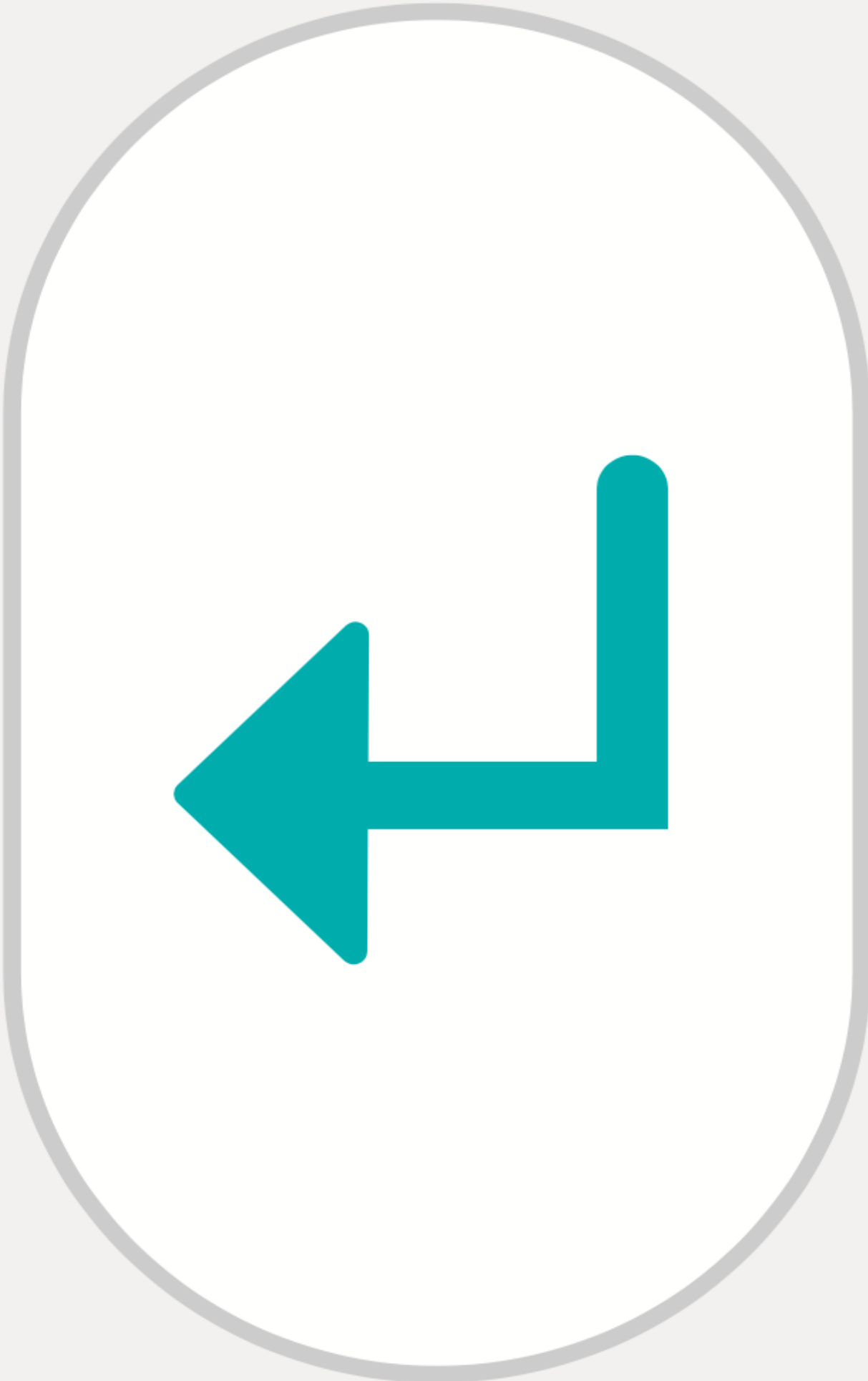
In der benötigten Anzahl vervielfältigen und einlaminiieren.

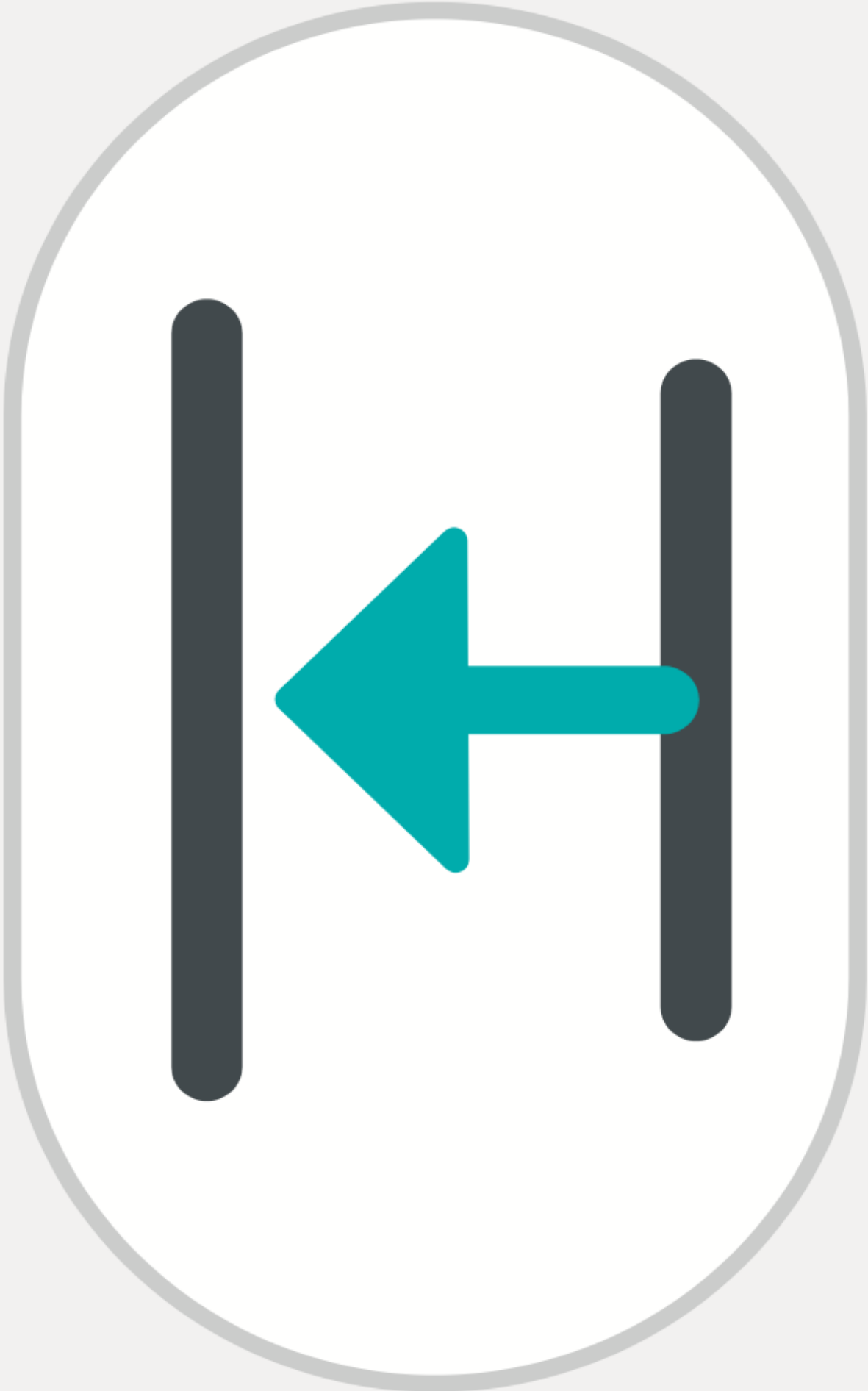


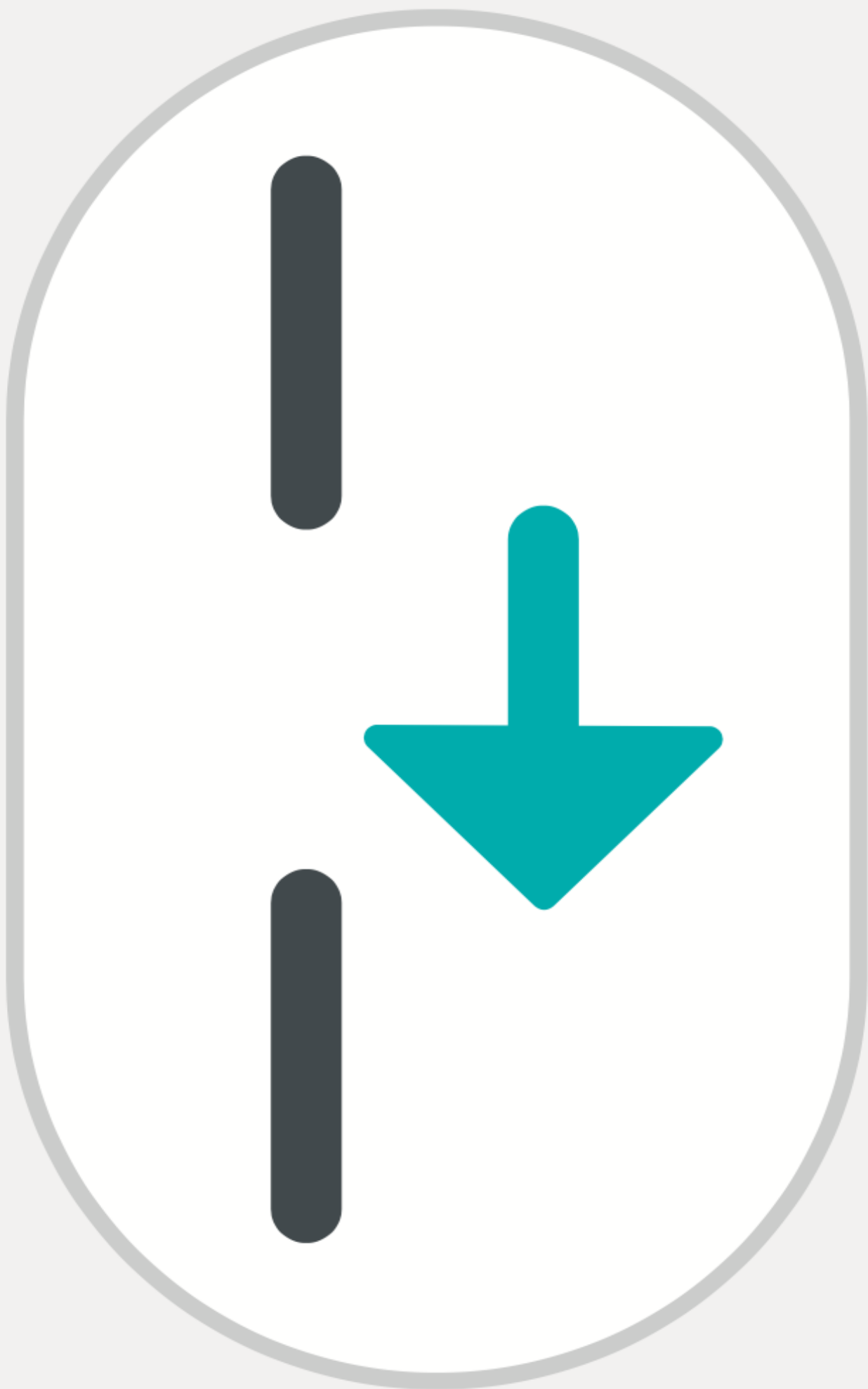


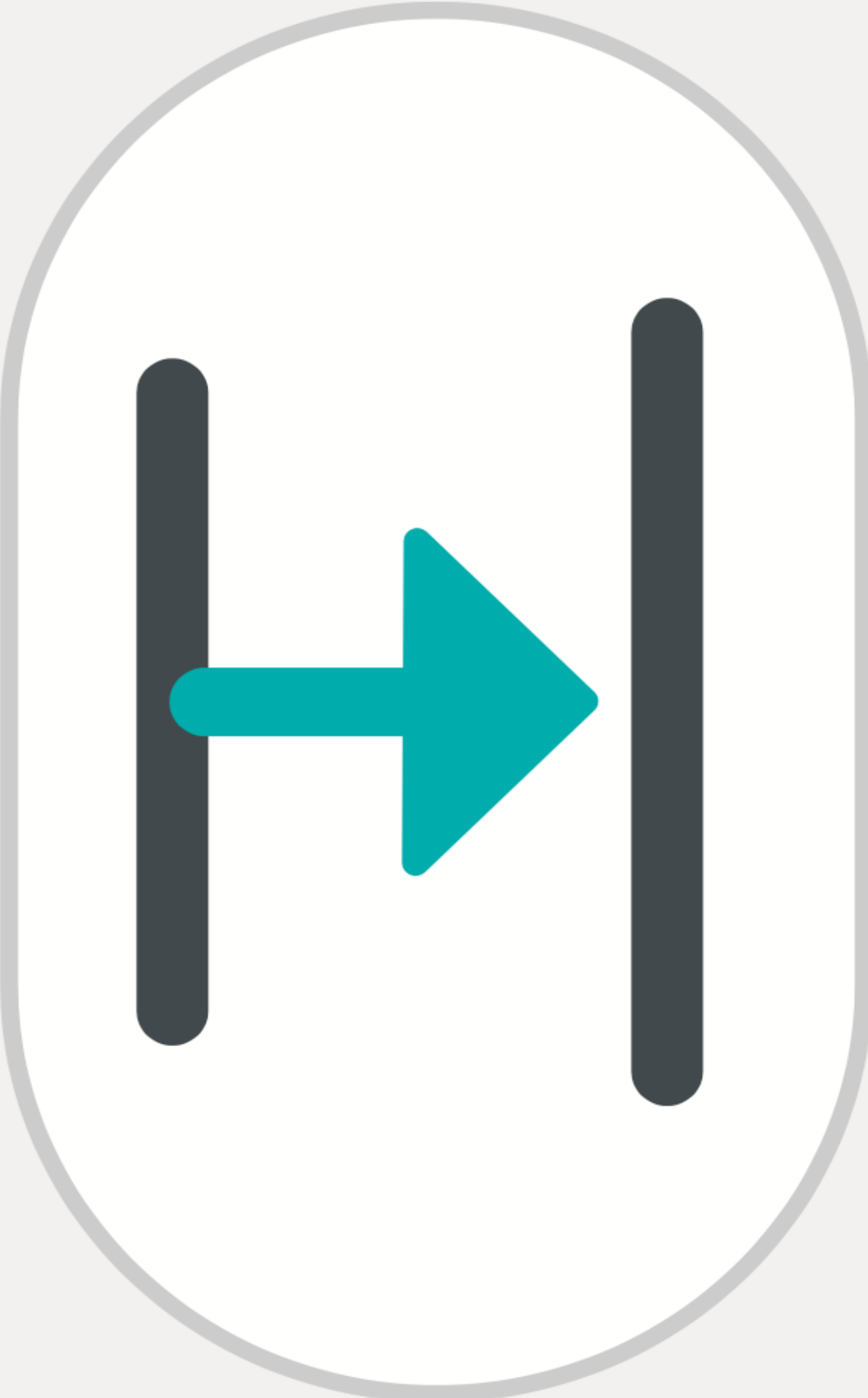


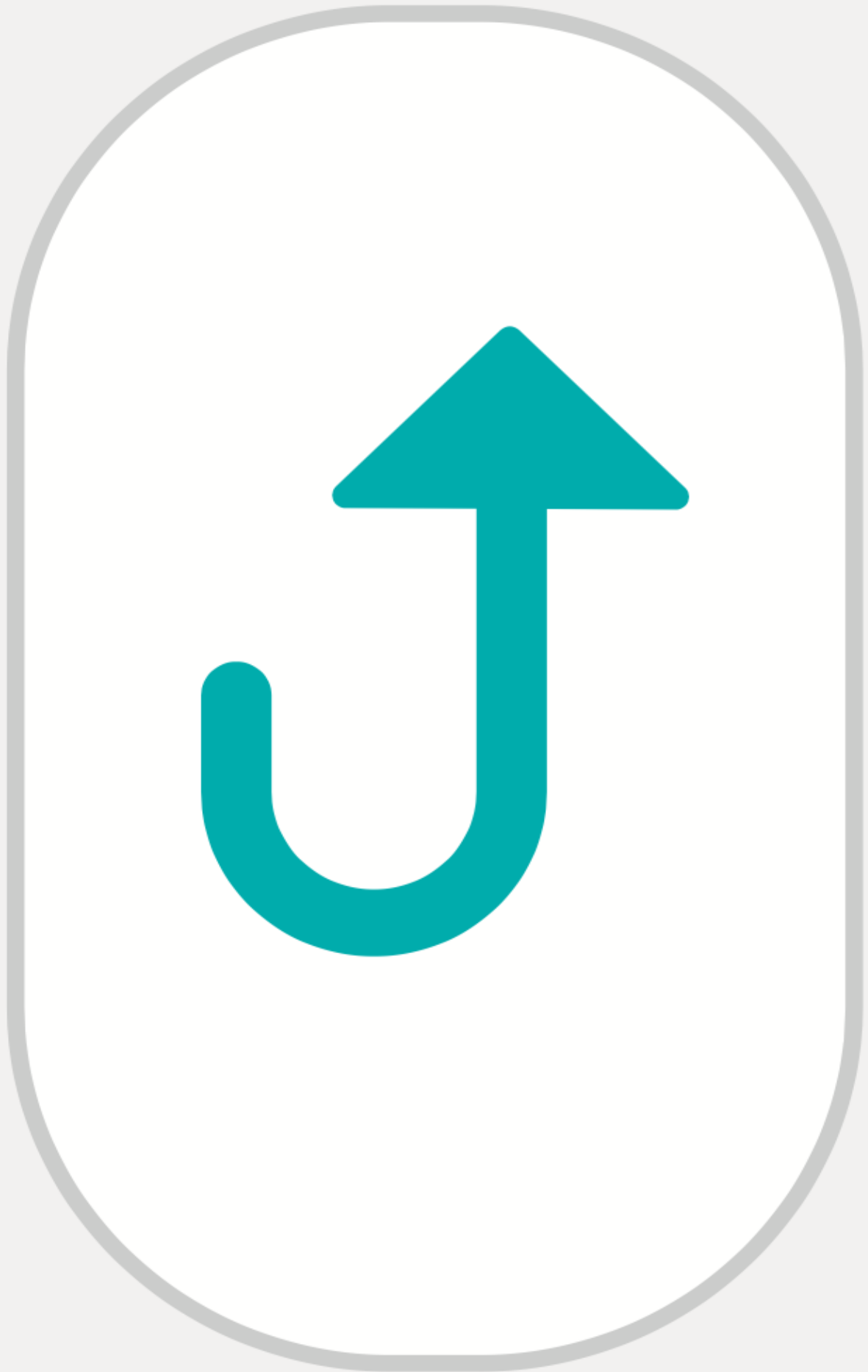


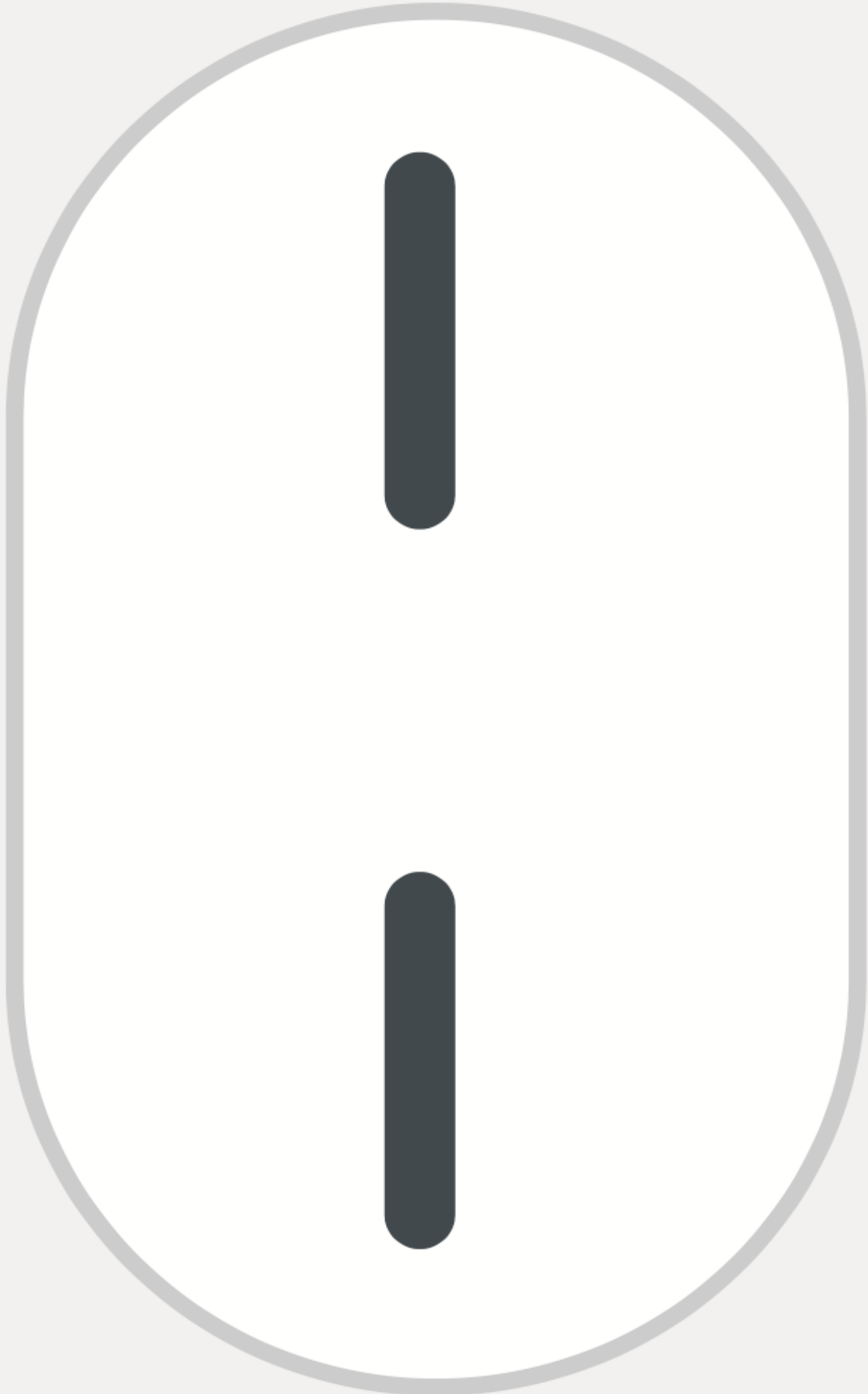




















Arbeitsauftrag:

Schneide die folgenden Kärtchen aus und lege diese an die richtigen Stellen im Parcours. Gleiche, die vom Roboter ausgeführte Bewegung mit der Vokabel auf der Karte, ab.

Walk



Walk fast



Walk slowly



Turn to the right



Turn to the left



Turn around two times



Zig zag



Run



Jump to the left



Stop for three seconds



Go straight ahead



Jump to the right



Jump straight ahead



Return

