



Uten datamaskin

● Julegaverace med Beebot

Skrevet av: Sigurd Schaathun

Kurs: Uten_datamaskin

Tema: Robot

Fag: Matematikk

Klassetrinn: 1.-4. klasse

Om Julegaverace med BeeBot

I denne oppgaven skal elevene programmere en BeeBot eller BlueBot til å kjøre en løype.



Oppgaven passer til:

Fag: Matematikk

Anbefalte trinn: 1. - 4. trinn

Tema: Programmering

Tidsbruk: 20 - 45 minutter

Kompetansemål

- ☐ **Matematikk, 2. trinn:** lage og følge regler og trinnvise instruksjoner i lek og spel
- ☐ **Matematikk, 3. trinn:** lage og følge regler og trinnvise instruksjoner i lek og spel knytte til koordinatsystemet

Forslag til læringsmål

- ☐ Elevene kan gi trinnvise instruksjoner for å følge en robot gjennom en løype

Forslag til vurderingskriterier

Man kan måle tid det tar å kjøre løypen (inkludert programmering) eller hvor mange ganger man må kjøre løypen for å få det til.

Forutsetninger og utstyr

- ☐ **BeeBot-matte:** Du trenger en matte å kjøre Bee Bot på. Det er mulig å kjøpe, men enkelt å lage selv. Se video lenger nede.
- ☐ **Utstyr:** Bee Bot, programmeringskort, matte, fysiske hindringer

Fremgangsmåte

Her kommer tips, erfaring og utfordringer til de ulike stegene i den faktiske oppgaven. Klikk her for å se oppgaveteksten. ([../OPPGAVENAVN/OPPGAVENAVN.html](#))

Steg 1:...

- ☐ Matten bør lages av lærer og være klar på forhånd. Har dere stor plakat, kan dere ha som oppgave i klassen å male denne til en matte. Overflaten på matten bør være jevn

Steg 2: ...

- ☐ Det er lurt å lage koden før man trykker den inn. Bruk programmeringskort (lenke under) eller skriv på ark.

Steg 3: ...

- ☐ Fysiske hindringer som krus er morsommere og enklere å variere med.

Variasjoner

- ☐ Elevene kan lage vanskeligere løyper med flere mål og flere hindre etterhvert.

Eksterne ressurser

- ☐ Introduksjonsvideo om å lage matte/programmere: Youtube (https://youtu.be/uNPq__83K0k)
- ☐ Programmeringskort til utskrift: Google Drive (<https://drive.google.com/file/d/1orVTAO3gLJk2jc5aCE2PizKozOkzftkY/view?usp=sharing>)