



1. svet – Emil zberač

OBSAH

Pracovný zošit	Učivo	Informatický obsah a pojmy
A	priame riadenie robota; poradie pri zbieraní	riadenie robota klikaním na políčka v ploche; obmedzenia v pohybe; zbieranie do krabice a do police; poradie predmetov
po A, s. 3	zbieranie s podmienkou pre výber	poradie predmetov; výsledný stav v polici; podmienka pre výber – jednoduchá a zložená
B, s. 5	zbieranie s podmienkou pre výsledok	predmety ako prekážky; výsledný stav v polici ako číslo, resp. slovo; uvažovanie o násobných riešeniach problému
C, s. 6	zbieranie s ďalšími obmedzeniami	práca s obmedzeniami; výsledný stav v krabici ako suma a v polici ako slovo; vytváranie číselných rovností a ich platnosť
D, s. 7	vytváranie číselného výrazu podľa výsledku	hľadanie číselného výrazu danej hodnoty a jeho postupné vytváranie; násobné riešenia s rôznymi vlastnosťami
po D, s. 9	riadenie podľa danej podmienky	navigácia v ploche políček (tabuľke) podľa šípok; práca s obmedzeniami; zbieranie písmen podľa danej podmienky
E, s. 10	riadenie s obmedzeným klikaním na políčka	riešenie úloh s obmedzeným klikaním na políčka; hľadanie efektívneho riešenia (bez nadbytočných kliknutí)
F	čiastočne predpísané poradie pri zbieraní	čiastočne predpísané výsledné poradie predmetov v polici; plánovanie postupu; uvažovanie o rôznych riešeniach
G, s. 11	obmedzený počet krokov; záznam v ploche	plánovanie postupu pri obmedzenom počte kliknutí (krokov); ďalšie obmedzenia na výsledný stav v krabici; poradie kliknutí ako záznam poradia krokov v ploche
po G, s. 12	určenie polohy predmetov podľa záznamu	určenie začiatočného stavu plochy podľa záznamu krokov a výsledného poradia predmetov v polici; hľadanie optimálneho postupu pri obmedzenom počte krokov
H	programovanie cesty pred vykonaním	plánovanie celého riešenia úlohy pred vykonaním; plán budúcich krokov (program) zapísaný v ploche; vykonanie programu; práca s dynamicky sa meniacimi prekážkami
po H, s. 13	vykonanie programu podľa záznamu	čítanie programu a jeho vykonanie; uvažovanie o programe a výslednom poradí predmetov, ktoré robot jeho vykonaním pozbiera