臺南市公(私)立北區賢北國民小學 113 學年度(第一學期)六年級【PBL 專題式學習】彈性學習課程計畫

專題名稱	在鹽水溪畔遇見"給愛麗絲"(上) 教學節 數 本學期共(20)節							
學習情境	賢北國小位於鹽水溪畔。鹽水溪有豐富的歷史人文、生態景觀,但是也有週遭的環保問題,如垃圾丟棄、蚊蠅滋生等。本校針對鹽水溪生態暨週遭環境,結合校本課程,搭配已有之軟硬體設施,以環境保護為主題,設計更深入之 PBL 課程,培養學生細微的觀察、運算思維、問題解決等能力。							
待解決問 題 (驅動問 題)	了解處理鹽水溪垃圾的重要性,如何設計出具有處理垃圾的機器人。							
跨領域之	交互作用:元件間透過任何形式的互動產生的影響。							
大概念 本教育階	透過科技與人的互動思考出可行的方法,讓科技與環境產生更緊密的連結。							
や教月階 段 總綱核心 素養	E-A3 具備擬定計畫與實作的能力,並以創新思考方式,因應日常生活情境。 E-C1 具備個人生活道德的知識與是非判斷的能力 ,理解並遵守社會道德規範,培養公民意識 ,關懷生態環境。							
課程目標	 認識製作機器人的外型與結構。 學會辨認程式積木與製作材料。 能夠與組員討論出程式積木與製作材料的用途。 能夠探究及理解組員的想法。 能夠經由討論探究機器人如何行走。 能針對任務妥善進行工作分配。 妥善完成機器人製作。 							
表現任務 (總結性)	任務類型:□資訊類簡報 □書面類簡報 □展演類 ■作品類 □服務類 □其他 服務/分享對象:■校內學生 ■校內師長 ■家長 □社區 □其他							

C6-1 彈性學習課程計畫(第一類 PBL)

	學生分組後依照老師安排的課程進度進行機器人外型的組裝、改良,程式編輯、進行程式的除錯,最後進行各組競賽與心得分享。							
教學期程 (節數)	單元問題	學習內容(校訂)	學習目標	學習活動	單元任務 (學習評量)			
5	我的學校在哪裡?	在 Scratch 裡繪製路線圖·在路線圖 上將機器人的行進方向與路徑順序· 比對程式區的積木。	了解『序列』的程 式結構。	守護賢北鹽水溪 VS 驚豔豆仔魚的 天空 第二單元:勇闖鹽水溪迷宮 透過 Google map 了解學校附近的 地理環境·知道鹽水溪與學校的相對 位置。(從賢北國小到鹽水溪)	將『序列』原理應 用在程式設計。			
5	哪一條是鹽水溪到學校的最佳路徑?	規劃前往鹽水溪的 最短路徑·計算拜訪 過的景點與路徑·再 找出最短路徑。	應用運算·計算最短 路徑、並判斷是否重 複偵測。	鹽水溪與海洋的知性對話 第二單元:『環』抱海洋 單元三:鹽水溪的惡夢海洋 被遺忘的海角樂園 / 柯南大發現 透過 Google meet 進行討論,將各 組結果以 Jamboard 共用白板的方 式進行呈現。 (如何最快到達鹽水溪)	將『最短路徑』原 理應用在程式設 計。			
5	如何從原型機器人看程式的運作?	分解機器人的結構 後並加上功能·並在 測試的過程裡能夠 排除問題。	了解『問題拆解與除錯』	在 Scratch 裡設計原型機器人,分解原型機器人的結構,將每一個分解的結構加上程式,並在測試的過程裡抓出問題。	將『問題拆解與除 錯』應用在程式設 計。			

C6-1 彈性學習課程計畫(第一類 PBL)

5 如何使用指令控制原型機器。	透過『廣播』・將不 同的原型機器人做 出對應的動作。	● 設定『廣播』 的發送與接 收。	認識『廣播』的動作,並且知道執行的順序,『廣播』的一方要先廣播訊息,被『廣播』的對象要接收訊息。	● 將『廣播』原 理應用在程式 設計。
-----------------	----------------------------	-------------------------	--	---------------------------

臺南市公(私)立北區賢北國民小學 113 學年度(第二學期)六年級【PBL 專題式學習】彈性學習課程計畫

專題名稱	在鹽水溪畔遇見"給愛麗絲"(下)	教學節數	本學期共(18)節						
學習情境	賢北國小位於鹽水溪畔。鹽水溪有豐富的歷史人文、生態景觀,但是也有週遭的環保問題,如垃圾丟棄、蚊蠅滋生等。本校針對鹽水溪生態暨週遭環境,結合校本課程,搭配已有之軟硬體設施,以環境保護為主題,設計更深入之 PBL 課程,培養學生細微的觀察、運算思維、問題解決等能力。								
待解決問題 (驅動問題)	了解處理鹽水溪垃圾的重要性,如何設計出具有處理垃圾的機器人。								
跨領域之	交互作用:元件間透過任何形式的互動產生的影響。								
大概念	透過科技與人的互動思考出可行的方法,讓科技與環境產生更緊密的連結。								
本教育階段 總綱核心素 養	E-A3 具備擬定計畫與實作的能力,並以創新思考方式,因應日常生活情境。 E-C1 具備個人生活道德的知識與是非判斷的能力 ,理解並遵守社會道德規範,培養公民意識 ,關懷生態環境。								
	1. 認識製作機器人的外型與結構。								
	2. 學會辨認程式積木與製作材料。								
3. 能夠與組員討論出程式積木與製作材料的用途。									
課程目標	4. 能夠探究及理解組員的想法。								
	5. 能夠經由討論探究機器人如何行走。								
	6. 能針對任務妥善進行工作分配。								
表現任務	任務類型:□資訊類簡報 □書面類簡報 □展演類 ■作品類 □服務類 □其他								
(總結性)	服務/分享對象:■校內學生 ■校內師長 ■家長 □社區 □其他								

教學期程 (節數)	學生分組後依照老師安排的 單元問題	的課程進度進行機器人外型 學習內容(校訂)	的組裝、改良,程式編輯 學習目標	員、進行程式的除錯・最後進行各組競 學習活動	竞賽與心得分享。 單元任務 (學習評量)
9	如何幫機器人排除故障的線路?	在程式設計裡常常使用 『計時與廣播』功能,計 時器可以顯示使用者過 關時花了多少時間,倒數 計時也是一樣,廣播功能 則是操控所有角色,也可 以讓其他角色彼此互動。	 隨機顯示機器人上面的線路 判斷剪到哪一個額色的線 倒數計時的製作 	● 顯示操作規則,過關失敗與時間到的畫面回饋訊息。 ● 廣播訊息的顯示。 ● 隨機顯示四種顏色的線路。 ● 剪到紅色的線,機器人爆炸,廣播訊息呈現 end。 ● 剪到其他三種顏色的線,分數加一。 ● 時間從 30 秒開始倒數,時間呈現 0 表示時間到,廣播訊息呈現。 ● 分數累積到十分就過關,以廣播訊息呈現過關。	使用『計時與廣播』· 這裡的計時 將會使用『倒數 計時』。
9	如何利用手勢來控制機器人?	結合網路攝影機之後可 以在程式裡加入視訊功 能,這樣可以製作有趣 的體感遊戲。	● 利用分身來產生 五行二列的目標 方塊。 ● 利用視訊功能限 制移動方塊方塊 只能水平移動以	● 增加變數來設定行數與座標。 ● 利用視訊功能來判斷使用者的 方向大於 0 就是往右小於 0 則 是向左。 建立分身並設定得分條件。	● 利用視訊功能讓機器人打擊上方的磚塊·打到一個就是得一分·累積到十

C6-	彈性學習課程計畫(第一類 PBL)				
			減少操作難度。		分就過關,沒
		•	讓球碰到方塊就		接到就是過
			反彈 ·		關失敗。