**Самоанализ мастер-класса**

Учитель Демченко Е.Л.

**Тема урока: «Робот LEGO WeDo – исполнитель алгоритмов»**

«Плохой учитель преподносит истину,

хороший - учит ее находить»

А. Дистервег

К. Д. Ушинский говорил, необходимо чтобы на уроке «дети, по возможности, трудились самостоятельно, а учитель руководил этим самостоятельным трудом и давал для него материал». Именно данной цитаты я придерживался, подбирая материал для данной темы. И одним из таких уроков является урок на тему «Робот LEGO WeDo – исполнитель алгоритмов», потому что раздел информатики «Алгоритмы» является основополагающим во всем курсе предмета.

4 класс – класс последний в начальном звене, поэтому к нему я применяю творческий подход к объяснению нового материала и решению поставленных задач. Интерес у класса, как и у остальных учащихся к такому виду занятия очевиден: используя этот конструктор, ученики строят Лего-модели, подключают их к ЛЕГО-коммутатору и управляют ими посредством компьютерных программ.

В набор входят 158 элементов, включая USB ЛЕГО-коммутатор, мотор, датчик наклона и датчик расстояния, позволяющие сделать модель более маневренной и «умной».

Учащиеся исследовали, какое влияние на поведение модели оказывает изменение ее конструкции: они заменяли детали, проводили расчеты, измерения и **Робот LEGO WeDo – исполнитель алгоритмов** оценивали возможности модели. На уроке были представлены прекрасные возможности для оценки достижений учеников.

Подача материала состоялась актуально и не вызывала очень много вопросов, поэтому урок был более продуктивным. Повысить интерес удалось четко поставленной целью и демонстрацией реальных примеров и разработок, в том числе и самого исследуемого объекта (крана).

Центральное место я отвела именно творческой составляющей, потому что в настоящее время эта тема весьма актуальна и применить ее совместно с робототехникой не составляет большого труда. Работая с конструктором, были подробно рассмотрены два вида алгоритмической структуры: линейный и циклический алгоритмы.

**В ходе занятия обучающиеся должны были продемонстрировать следующие результаты в виде универсальных учебных действий:**

**Регулятивные:**

− систематизировать и обобщить знания по теме «Алгоритмы» для успешной реализации алгоритма работы собранного робота;

− научиться программировать роботов с помощью программы LEGO Education WeDo.

**Познавательные:**

− создать собственного робота, и уметь программировать с помощью LEGO WeDo;

− экспериментальное исследование, оценка (измерение) влияния отдельных факторов на собранную модель.

**Коммуникативные**: развить коммуникативные умения при работе в группе или команде.

− Личностные: развитие памяти и мышления, возможность изучения робототехники на старших курсах.

**Рассмотрев подробно этапы урока, я выделила следующее:**

Дидактической задачей первого организационного этапа являлась подготовка учащихся к работе на уроке, постановка задачи. Систематичность организационного воздействия - взаимное приветствие, фиксация отсутствующих, организация внимания и положительная установка на урок позволили организационный момент сделать кратким.

Этап подготовки учащихся к активному и сознательному усвоению материала ставил перед собой задачу организовать и направить к цели познавательную деятельность учащихся. Сообщение темы, показ ее практической значимости, подбор реальных примеров позволили справиться с поставленной задачей, о чем **Робот LEGO WeDo – исполнитель алгоритмов**