

11-20

1. Útiterv (6/29)

Szöveg:

A család kirándulást tervez. A kirándulás sikeréhez fontos a pontos tervezés.

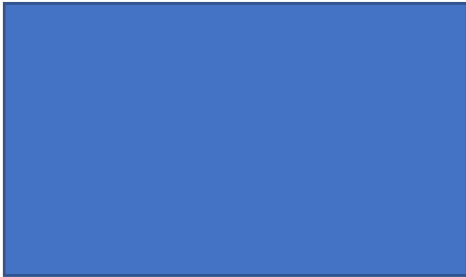
Feladat:

*Milyen lépésekből állhat egy kirándulás megtervezése?
Húzd a lépéseket a megfelelő helyre!*

Lépések:

- Utazás
- Menetjegyvásárlás
- Élmények megosztása
- Úti cél kijelölése
- Menetrend vizsgálata

Helyes sorrend:



2. Prezentációkészítés (9/30)

Szöveg:


Zoé prezentációt készít történelemórára, amelyben az **ókori Rómát és az ókori Görögországot** hasonlítja össze különböző szempontok mentén.

Feladat:

Melyik esetben melyik diaelrendezést célszerű választani?

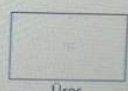

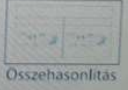

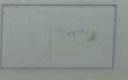

Prezentációkészítés

Zoé prezentációt készít történelemórára, melyben az ókori Rómát és az ókori Görögországot kell összehasonlítani különböző szempontok mentén.



A tartalmat szeretné a legcélszerűbb diaelrendezési típusokkal bemutatni.

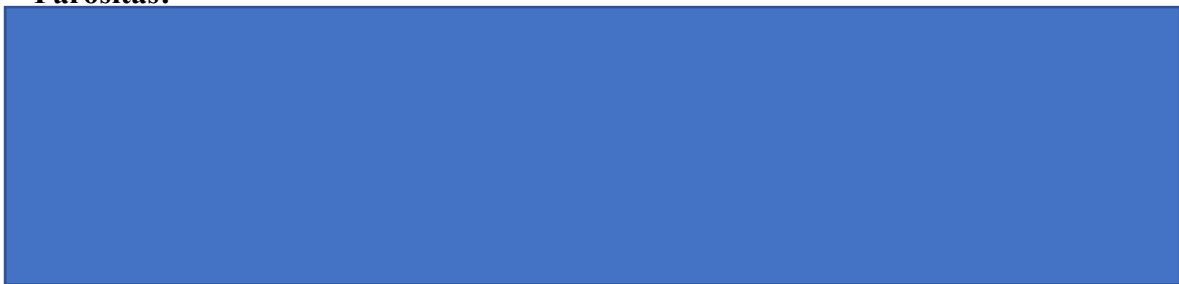
Melyik esetben melyik elrendezéstípus célszerű választani? Húzd a képeket a megfelelő helyre!

	Üres	Athén és Róma összehasonlítása táblázatok vagy képek segítségével	
	Összehasonlítás	A Colosseum bemutatása csak képek segítségével	
	Cím dia	A következő téma címének megjelenítése	

Diaelrendezések:

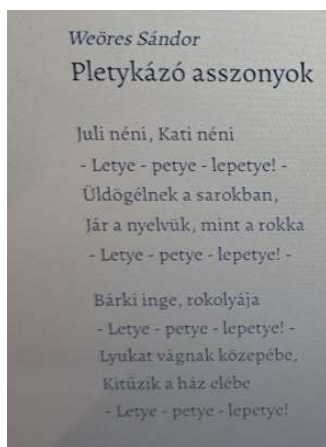
- Üres
- Összehasonlítás
- Cím dia

Párosítás:



3. Pletyka (12/29)

Weöres Sándor: **Pletykázó asszonyok**



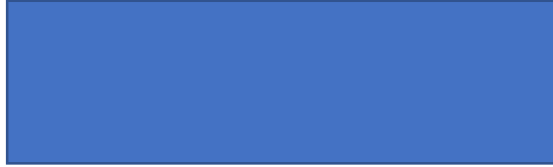
Kérdés:

A kijelölt szöveget többféle módon lehet lemásolni.

Melyik módszer NEM alkalmas erre?

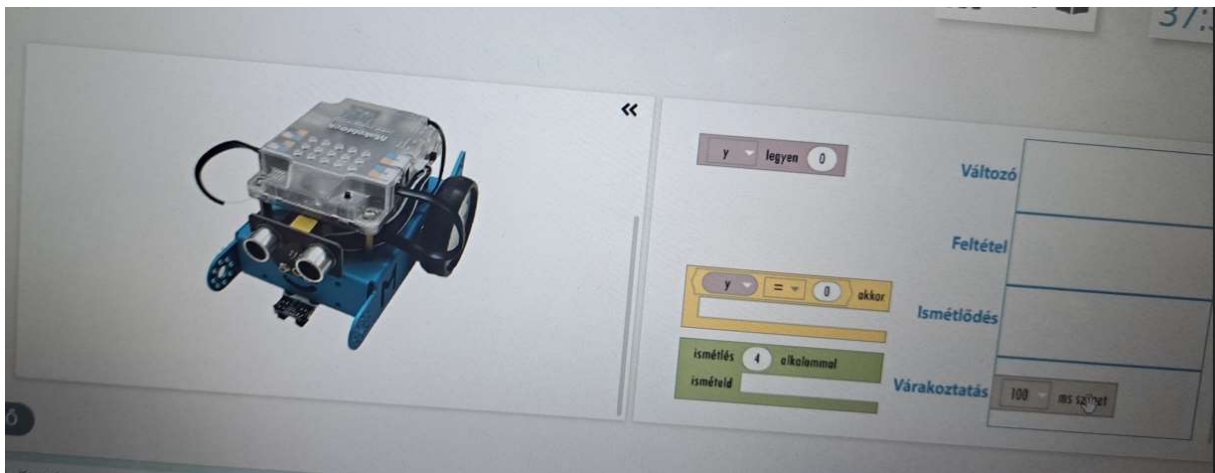
Válaszok:

- A) CTRL + C
- B) jobb gomb → Másolás
- C) CTRL + V
- D) Másolás ikon az eszköztáron



4. Blokkprogramozás alapfogalmai (7/30)

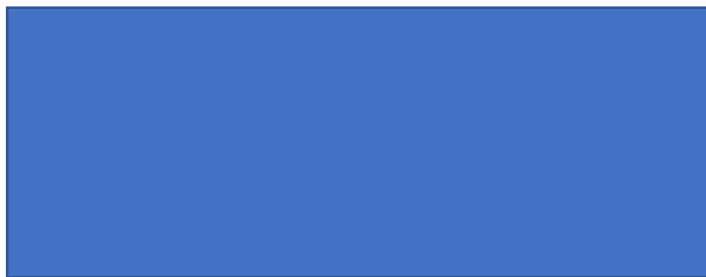
A feladat a blokkfajták felismerése.



Blokkok:

- y legyen 0
- ha $y = 0$ akkor
- ismétlés 4 alkalommal
- várakozás 100 ms

Párosítás:



5. LEGO robot irányítás (10/29)

Motorértékek:

1. Bal motor 50% – Jobb motor 50%

2. Bal motor -30% – Jobb motor 30%
3. Bal motor 60% – Jobb motor 50%
4. Bal motor 30% – Jobb motor 100%

Mozgások:

- Egyenes vonalban előre halad
- Helyben forog balra
- Gyorsan, kis ívben balra kanyarodik
- Lassan, nagy ívben jobbra kanyarodik

Párosítás:



LEGO robot irányítás

A LEGO robot ugyanúgy működik, mint az igazi tank, a jobb és bal oldali láncot külön-külön motorok hajtják. Az irányváltás úgy lehetséges, hogy a motorok eltérő sebességgel, vagy akár eltérő irányban is forognak. A haladás iránya és a forgás sebességének mértéke beállítható, ha pozitív az érték, akkor a motor előre forog, ha negatív, akkor ellenkező irányba. A forgás sebességét százalékban adhatjuk meg, a 100%-os érték a leggyorsabb, amire a motor képes. Ez az érték mindkét motornál megegyezik.

Kérdés

Mely sebességbeállítások mely haladási irányoknak felelnek meg?
Húzd az értékeket a megfelelő helyre!

Motorbeállítások

Bal motor: 50%
Jobb motor: 50%

Bal motor: -30%
Jobb motor: 30%

Bal motor: 60%
Jobb motor: 50%

Bal motor: 30%
Jobb motor: 100%

Lehetséges mozgások

- Gyorsan, kis ívben balra kanyarodik
 - Egyenes vonalban előre halad
 - Helyben forog balra
 - Lassan, nagy ívben jobbra kanyarodik
-

6. Kommunikációs felületek (8/29)

Feladat:

Csoportosítsd a szolgáltatásokat.

Valós idejű

- Telefonálás
- Videóhívás / hanghívás
- Chat


Nem valós idejű

- Blogok, vlogok
 - Hírlevelek
 - Elektronikus levelezés
 - Fórumok
-

6. Tudatos médiahasználat (6/29)

Tudatos médiahasználat

A közösségimédia-felületeken különféle stílusú és célú kommunikációs tartalommal találkozhat egy felhasználó. Bongészés során a tartalmakat kritikusan kell kezelni.



Melyik állítás melyik fogalomhoz tartozik? Húzd az állításokat a megfelelő helyre!

Hamis, megtévesztő információkat tartalmazó cikk.	Mesterséges intelligencia használatával manipulált videó és/vagy hanganyag, melynek célja a megtévesztés.	Főleg közösségimédia-felületeken, másolással és módosítással terjesztett tartalom, amelynek fő célja a
Mém (meme)	Fake news	Deepfake

Fogalmak:

- Mém (meme)
- Fake news
- Deepfake

8. Erdei drón (11/30)

Erdei drón

Egy erdészet azt tervezi, hogy egy légi felvételek és videók készítésére is alkalmas, programozható drón segítségével vadvilág-felmérést végez a régiójában.

Felszállás után
Repülj előre 20 egységet
Fordulj balra 90 fokot

Felszállás után
Repülj előre 10 egységet
Fordulj balra 90 fokot
Repülj előre 10 egységet
Fordulj balra 90 fokot
Repülj előre 10 egységet
Fordulj jobbra 90 fokot
Repülj előre 10 egységet
Fordulj jobbra 90 fokot
Repülj előre 40 egységet
Fordulj jobbra 90 fokot
Repülj előre 20 egységet

Milyen sorrendben talál rá az állatokra a drón a beletáplált program végrehajtása során? Kattints a helyes válaszra!

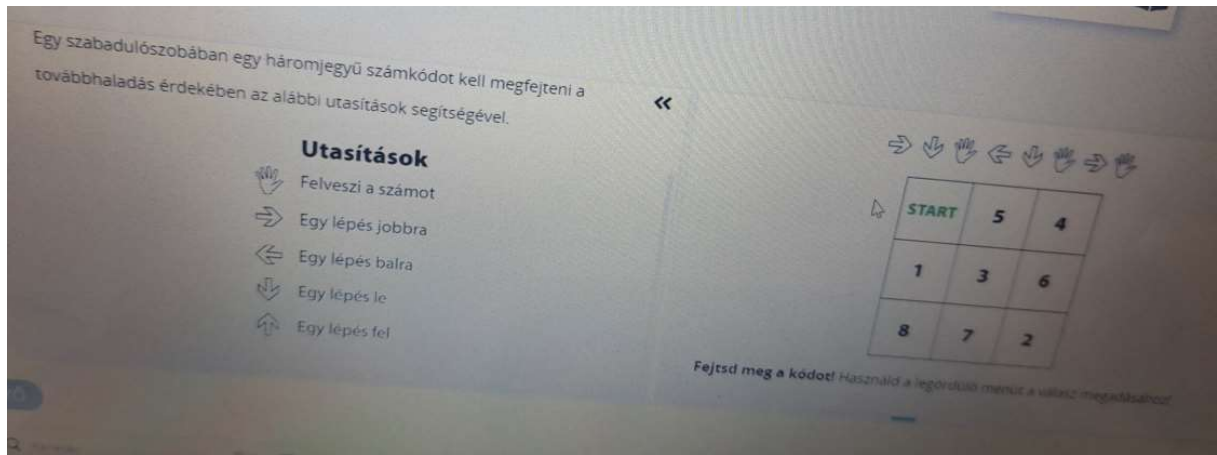
A) nyúl - róka - mókus - vaddisznó
B) nyúl - mókus - vaddisznó - róka
C) róka - nyúl - mókus - vaddisznó
D) mókus - nyúl - róka - vaddisznó

A drón a program végrehajtása közben állatokat talál.

Válaszok:

- A) nyúl – róka – mókus – vaddisznó
B) nyúl – mókus – vaddisznó – róka
C) róka – nyúl – mókus – vaddisznó
D) mókus – nyúl – róka – vaddisznó

9. Szabadulószoza lakatkód (13/30)



A nyilak alapján a START mezőtől lépkedünk.

10. Billentyűkombinációk (13/30)

Párosítás:

- | | |
|-----------------|--------------------------|
| Mentés | • → SHIFT + ENTER |
| Új sor | • → CTRL + V |
| Másolás | • CTRL + C |
| Mindent kijelöl | • → CTRL + A |
| Kivágás | • → CTRL + S |
| Beillesztés | • → CTRL + X |