Załącznik nr 2C

OPIS PREDZMIOTU ZAMÓWIENIA – ZAJĘCIA EDUKACYJNE DLA UCZNIÓW CZĘŚĆ III

LP.	placówka	temat	minimalny zakres zagadnień	Planowana liczba godzin (godzina = 45 minut)	ilość przerw	catering tak / nie - jeżeli tak co w ramach cateringu	Planowana maksymalna liczba uczestników	planowany termin*, **	miejsce zapewnione przez placówkę tak / nie	miejsce zapewnione przez Wykonawcę tak / nie	materiały do prowadzenia szkolenia oraz dla uczestników zapewnia Wykonawca tak/ nie	uwagi
1.	Zespół Placówek Resocjalizacyjno-Socjoterapeutycznych, Górka Narodowa 116 , 31-234 Kraków	Prowadzenie kółka programistycznego LEGOROBOTYKA	Program zajęć: Zapoznanie z zestawem klocków, Omówienie elementów zestawu, Budowa prostych urządzeń pomiarowych z wykorzystaniem podstawowych czujników. Budowa robota zdolnego do skręcania, Poznanie podstaw programowania w środowisku NXT-G. Budowa robota zdolnego wykrywać przeszkody, Poznanie funkcji loop i switch w programowaniu. Budowa urządzenia z czujnikiem podczerwieni. Konstrukcja robotów wykorzystujących jedną, dwie i więcej przekładni na prędkość. Budowa robota zdolnego do przeniesienia jak największego ciężaru,	40	1	Nie	4	listopad - grudzień 2018	tak	nie	tak	grupa uczestniczy spotkaniach, które odbywają się w blokach 2 - 3 godzinnych.
2.	Zespół Placówek Resocjalizacyjno-Socjoterapeutycznych,	Prowadzenie kółka programistycznego LEGOROBOTYKA	Program zajęć: Zapoznanie z zestawem klocków, Omówienie elementów zestawu, Budowa prostych urządzeń pomiarowych z wykorzystaniem podstawowych czujników.	40	1	Nie	4	listopad - grudzień 2018	tak	nie	tak	grupa uczestniczy spotkaniach, które odbywają się w blokach 2 - 3

	Górka Narodowa 116 , 31-234 Kraków		Budowa robota zdolnego do skręcania, Poznanie podstaw programowania w środowisku NXT-G. Budowa robota zdolnego wykrywać przeszkody, Poznanie funkcji loop i switch w programowaniu. Budowa urządzenia z czujnikiem podczerwieni. Konstrukcja robotów wykorzystujących jedną, dwie i więcej przekładni na prędkość. Budowa robota zdolnego do przeniesienia jak największego ciężaru,									godzinnych.
3.	Zespół Placówek Resocjalizacyjno-Socjoterapeutycznych, Górka Narodowa 116 , 31-234 Kraków	Prowadzenie kółka programistycznego LEGOROBOTYKA	Program zajęć: Zapoznanie z zestawem klocków, Omówienie elementów zestawu, Budowa prostych urządzeń pomiarowych z wykorzystaniem podstawowych czujników. Budowa robota zdolnego do skręcania, Poznanie podstaw programowania w środowisku NXT-G. Budowa robota zdolnego wykrywać przeszkody, Poznanie funkcji loop i switch w programowaniu. Budowa urządzenia z czujnikiem podczerwieni. Konstrukcja robotów wykorzystujących jedną, dwie i więcej przekładni na prędkość. Budowa robota zdolnego do przeniesienia jak największego ciężaru,	40	1	Nie	4	styczeń – marzec 2019	tak	nie	tak	grupa uczestniczy spotkaniach, które odbywają się w blokach 2 - 3 godzinnych.

4.	Zespół Placówek Resocjalizacyjno-Socjoterapeutycznych, Górka Narodowa 116 , 31-234 Kraków	Prowadzenie kółka programistycznego LEGOROBOTYKA	Program zajęć: Zapoznanie z zestawem klocków, Omówienie elementów zestawu, Budowa prostych urządzeń pomiarowych z wykorzystaniem podstawowych czujników. Budowa robota zdolnego do skręcania, Poznanie podstaw programowania w środowisku NXT-G. Budowa robota zdolnego wykrywać przeszkody, Poznanie funkcji loop i switch w programowaniu. Budowa urządzenia z czujnikiem podczerwieni. Konstrukcja robotów wykorzystujących jedną, dwie i więcej przekładni na prędkość. Budowa robota zdolnego do przeniesienia jak największego ciężaru,	40	1	Nie	4	styczeń – marzec 2019	tak	nie	tak	grupa uczestniczy spotkaniach, które odbywają się w blokach 2 - 3 godzinnych.
5.	Zespół Placówek Resocjalizacyjno-Socjoterapeutycznych, Górka Narodowa 116 , 31-234 Kraków	Prowadzenie kółka programistycznego LEGOROBOTYKA	Program zajęć: Zapoznanie z zestawem klocków, Omówienie elementów zestawu, Budowa prostych urządzeń pomiarowych z wykorzystaniem podstawowych czujników. Budowa robota zdolnego do skręcania, Poznanie podstaw programowania w środowisku NXT-G. Budowa robota zdolnego wykrywać przeszkody, Poznanie funkcji loop i switch w programowaniu. Budowa urządzenia z czujnikiem podczerwieni. Konstrukcja robotów	40	1	Nie	4	kwiecień - czerwiec 2019	tak	nie	tak	grupa uczestniczy spotkaniach, które odbywają się w blokach 2 - 3 godzinnych.

			wykorzystujących jedną, dwie i więcej przekładni na prędkość. Budowa robota zdolnego do przeniesienia jak największego ciężaru,									
6.	Zespół Placówek Resocjalizacyjno-Socjoterapeutycznych, Górka Narodowa 116 , 31-234 Kraków	Prowadzenie kółka programistycznego LEGOROBOTYKA	Program zajęć: Zapoznanie z zestawem klocków, Omówienie elementów zestawu, Budowa prostych urządzeń pomiarowych z wykorzystaniem podstawowych czujników. Budowa robota zdolnego do skręcania, Poznanie podstaw programowania w środowisku NXT-G. Budowa robota zdolnego wykrywać przeszkody, Poznanie funkcji loop i switch w programowaniu. Budowa urządzenia z czujnikiem podczerwieni. Konstrukcja robotów wykorzystujących jedną, dwie i więcej przekładni na prędkość. Budowa robota zdolnego do przeniesienia jak największego ciężaru,	40	1	Nie	4	Kwiecień - czerwiec 2019	tak	nie	tak	grupa uczestniczy spotkaniach, które odbywają się w blokach 2 - 3 godzinnych.

** planowany termin - może ulec zmianie, na wniosek przedstawiciela Szkoły, w sytuacji:*

1) *gdy zawarcie umowy nastąpi po 12 listopada 2018 r,*
2) *konieczności dostosowania planowanych zajęć edukacyjnych do pozostałych działań projektowych np. procesu rekrutacji,*
3) *konieczności dostosowania planowanych zajęć edukacyjnych do działań statutowych Szkoły np. prowadzonych zajęć edukacyjnych poza projektem*

*** wszystkie zajęcia należy zrealizować najpóźniej do 14 czerwca 2019 r.*