

OKTATÁSI CÉLÚ ROBOTOK ADAPTÁLÁSA SAJÁTOS NEVELÉSI IGÉNYŰ TANULÓK INTEGRÁCIÓJÁBAN ÉS KÜLÖNNEVELÉSÉBEN

MUCSINÉ ERDEI MÓNICA

Szegedi Tudományegyetem Juhász Gyula Pedagógusképző Kar Gyógypedagógus-képző Intézet,
Szeged, Magyarország
mucsine.erdei.monika@szte.hu

Az oktatás 21. századi digitalizálódása olyan integrált tanulási környezetet eredményez, melyben már nemcsak az a kérdés, hogy a felhasználók milyen attitűddel, motivációval és milyen gyakorisággal használnak technológiát a tanítási folyamatban. Az kerül fókuszba, hogy az oktatásban megjelenő digitális technológia milyen módon javíthat az egyéni tanulástechnikáján, későbbiekben a tanulók életvezetési minőségén (Ollé, 2015).

A tanulásban akadályozott tanulók a tipikus fejlődésmentű tanulókéhoz hasonló digitális elvárásokkal szembesülnek a továbbtanulás, a munkavállalás, a társadalmi életbe beilleszkedés során. A tanulók nagy arányban, szakiskolában folytatják tanulmányaikat, ahol növekvő elvárás a digitálisan vezérelt eszközök önálló irányítása. Virányi (2014) e változó munkahelyi szerepre való felkészítésben a gyógypedagógia feladatát jelentősnek tartja.

A robotika lehetőségeire az SNI tanulók képességfejlesztésében Aknai (2020) és más szerzők is felhívják a figyelmet. Szerepük hangsúlyos lehet az inklúzióban, a problémamegoldás és az algoritmikus gondolkodás fejlesztésében (Aknai, 2020).

A robotika oktatása még kezdő lépéseit teszi meg hazánkban a gyógypedagógia köznevelési szintjén. A padlórobotok túlsúlya mellett ma már az ArTeC robotok eredetileg inkluzív környezetre kidolgozott fejlesztési lehetőségeit, az Abacusan Stúdió, az ELTE Bárczi Gusztáv Gyógypedagógiai Kara és a Bolsanoi Egyetem által fejlesztett RIDE című Erasmus+ nemzetközi projekt keretében tanulásban akadályozott tanulók speciális iskolai környezetében is teszteljük. Jelen előadásban az első tapasztalatainkról számolunk be.

Kulcsszavak: integrált tanulási környezet, esélyegyenlőség, robotika, algoritmikus gondolkodás, problémamegoldás, szövegértés