Seçmeli ders Robotik Kodlama
Kaba Değerlendirme Formu 2026

Bu form, hafif düzeyde özel eğitim sınıflarında öğrenim gören öğrenciler ve kaynaştırma/bütünleştirme yoluyla eğitim alan öğrenciler için hazırlanmıştır.

Öğrencinin mevcut performansını belirleme ve BEP amaçlarını seçme

Öğrenci adı soyadı:	Okulu:
Uygulanan etkinlik / materyal:	Kullanılan yardım / ipucu:

Dört yıllık değerlendirme bilgileri

Bilgi	1. yıl	2. yıl	3. yıl	4. yıl
Eğitim öğretim yılı	20…/20…	20…/20…	20…/20…	20…/20…
Sınıfı / şubesi				
Değerlendirme tarihi				
Değerlendiren öğretmen				

Açıklama ve gözlem

Puanlama ve kullanım

0 = Hiç Yapamaz 1 = Tepki Verir 2 = Yardımla Yapar 3 = Bağımsız Yapar

Dört sütun dört ayrı eğitim öğretim yılı içindir. Her becerinin ilgili yıl hücresine 0, 1, 2 veya 3 yazın. Başlıklara yılları yazıp aynı sırayı bütün sayfalarda kullanın.

Öğrencinin performansına uygun kısa görev, somut materyal ve güvenli canlandırmalar seçin. Kullanılan materyali ve yardım türünü kaydedin. Değerlendirilmeyen maddeyi boş bırakıp nedenini yazın; boş madde 0 sayılmaz. Toplam puan oluşturmayın.

Kodlar ve kaynak sürümü

Açık gri satırlar ana öğrenme çıktısı veya kazanımı; beyaz satırlar gözlenebilir alt amacı gösterir. AG numaraları forma aittir. Bileşen harfleri kaynak programa atıftır; — işareti öğretmen uyarlamasını gösterir.

Bu formun kaynak sürümü aşağıda gösterilmiştir. Okulunuzda uygulanan program, dersin alınma düzeyi ve öğrencinin BEP'i esas alınır.

MEB Talim ve Terbiye Kurulu Başkanlığı, [TYMM] ROBOTİK KODLAMA DERSİ (2026). İlgili sınıf, düzey veya modülün ana çıktıları ve süreç bileşenleri.

Resmî kaynak: https://mufredat.meb.gov.tr/ProgramDetay.aspx?PID=2346

2026 formun hazırlanma ve kontrol yılıdır. Bu belge MEB tarafından yayımlanmış resmî bir form değildir. Kaynak kontrolü: 6 Ekim 2026.

Seçmeli ders Robotik Kodlama

Öğrenci adı soyadı: .....

0 = Hiç Yapamaz 1 = Tepki Verir 2 = Yardımla Yapar 3 = Bağımsız Yapar

Alt amaç	Bileşen	Değerlendirilecek beceri	1. yıl … / …	2. yıl … / …	3. yıl … / …	4. yıl … / …
RK.1.1.1 Robotik sistemlere ilişkin temel kavramları sınıflandırabilme						
AG001	a	Robotik sistemlere ilişkin temel kavramları belirler.				
AG002	b	Robotik sistemlere ilişkin temel kavramları günlük hayat ile ilişkilendirir.				
AG003	c	Robotik sistemlere ilişkin temel kavramları kullanım alanlarına göre gruplandırır.				
RK.1.1.2 Robotik kodlamaya ilişkin etik ve güvenlik-gizlilik önlemlerini yönetebilme						
AG004	a	Robotik kodlamada etik ve güvenlik-gizlilik risklerini belirler.				
AG005	b	Robotik kodlamada etik ve güvenlik-gizlilik önlemlerini belirler.				
AG006	c	Robotik kodlamada etik ilkelerin ve bilgi güvenliğinin-gizliliğinin temel bileşenlerini ayırt eder.				
AG007	ç	Robotik kodlama uygulamalarını etik ilkeler ile güvenlik-gizlilik açısından değerlendirir.				
RK.1.1.3 Robotik sistemlerde algoritmik düşünebilme						
AG008	a	Robotik sistemlerle çözülebilecek günlük hayat problemi belirler.				
AG009	b	Problemin girdi çıktılarını belirler.				
AG010	c	Problemin çözümüne ilişkin işlem adımlarını listeler.				
AG011	ç	İşlem adımlarını akış şeması ile gösterir.				
RK.1.1.4 Robotik sistemlerde algoritmayı test edebilme						
AG012	a	Robotik sistemlerde geliştirdiği algoritmayı örnek girdilerle test eder.				
AG013	b	Algoritmadaki hataları ayıklayarak kullanıma hazır hâle getirir.				
RK.1.2.1 Robotik sistemlerde çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamını hazırlayabilme						
AG014	a	Robotik sistemlerde çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamlarını tanır.				
AG015	b	Robotik sistemlerde çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamını belirler.				
AG016	c	Robotik sistemlerde çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamını düzenler.				
RK.1.2.2 Robotik sistemlerde çevrim içi yazılım geliştirme sürecinde kullanılan bileşenlerden yararlanabilme						
AG017	a	Robotik sistemlerde çevrim içi yazılım geliştirme süreci bileşenlerini tanımlar.				

Bölüm gözlemi ve öncelikli BEP amaçları (yıl belirterek):

.....

Seçmeli ders Robotik Kodlama

Öğrenci adı soyadı: .....

0 = Hiç Yapamaz 1 = Tepki Verir 2 = Yardımla Yapar 3 = Bağımsız Yapar

Alt amaç	Bileşen	Değerlendirilecek beceri	1. yıl … / …	2. yıl … / …	3. yıl … / …	4. yıl … / …
RK.1.2.2 Robotik sistemlerde çevrim içi yazılım geliştirme sürecinde kullanılan bileşenlerden yararlanabilme devam						
AG018	b	Robotik sistemlerde çevrim içi yazılım geliştirme süreci bileşenlerini kullanır.				
AG019	c	Robotik sistemlerde çevrim içi yazılım geliştirme süreci bileşenlerini değerlendirir.				
RK.1.3.1 Çevrim içi benzetim araçları kullanarak robotik devre modeli geliştirebilme						
AG020	a	Çevrim içi benzetim araçlarını kullanarak yapılacak robotik devre modeli için gerçek hayat problemini belirler.				
AG021	b	Çevrim içi benzetim araçlarını kullanarak problem çözümü için robotik devre modeli oluşturur.				
AG022	c	Çevrim içi benzetim araçlarını kullanarak geliştirilen robotik devre modelini uygular.				
AG023	ç	Robotik devre modelinin süreç ve sonuçlarını değerlendirir.				
RK.1.3.2 Donanım bileşenlerini kullanarak robotik devre modeli geliştirebilme						
AG024	a	Donanım bileşenlerini kullanarak yapılacak robotik devre modeli için gerçek hayat problemini belirler.				
AG025	b	Belirlenen problemin çözümü için donanım bileşenlerini kullanarak robotik devre modeli oluşturur.				
AG026	c	Donanım bileşenlerini kullanarak geliştirilen robotik devre modelini uygular.				
AG027	ç	Donanım bileşenlerini kullanarak geliştirilen robotik devre modelinin süreç ve sonuçlarını değerlendirir.				
RK.1.3.3 Çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamında robotik programlama sürecini yönetebilme						
AG028	a	Çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamında robotik programlama sürecini planlar.				
AG029	b	Çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamında robotik programı tasarlar.				
AG030	c	Çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamında robotik programı oluşturur.				
AG031	ç	Çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamında oluşturulan robotik programı değerlendirir.				
RK.1.3.4 Çevrim içi blok tabanlı yazılım geliştirme ortamında oluşturulan robotik programı test edebilme						
AG032	a	Çevrim içi blok tabanlı ortamda geliştirdiği robotik programı test eder.				
AG033	b	Çevrim içi blok tabanlı ortamda geliştirdiği robotik programı hataları ayıklayarak kullanıma hazır hâle getirir.				

Bölüm gözlemi ve öncelikli BEP amaçları (yıl belirterek):

.....

Seçmeli ders Robotik Kodlama

Öğrenci adı soyadı: .....

0 = Hiç Yapamaz 1 = Tepki Verir 2 = Yardımla Yapar 3 = Bağımsız Yapar

Alt amaç	Bileşen	Değerlendirilecek beceri	1. yıl … / …	2. yıl … / …	3. yıl … / …	4. yıl … / …
RK.1.4.1 Yazılım geliştirme sürecinde robotik sistemler ile entegre temel düzey bir ürün geliş tirebilme						
AG034	a	Robotik sistemler ile entegre temel düzey bir ürün için gereksinimleri belirler.				
AG035	b	Robotik sistemler ile entegre temel düzey bir ürün için kullanılacak araç gereçleri seçer.				
AG036	c	Robotik sistemler ile entegre temel düzey bir ürünü oluşturur.				
AG037	ç	Robotik sistemler ile entegre temel düzey bir ürünü belirlenen ölçütleri karşılayacak şekilde çalışır hâle getirir.				
RK.2.1.1 Robotik sistemlerde yapay zekâya ilişkin kavramları sınıflandırabilme						
AG038	a	Robotik sistemlerde yapay zekâya ilişkin kavramları belirler.				
AG039	b	Robotik sistemlerde yapay zekâya ilişkin kavramları günlük hayat ile ilişkilendirir.				
AG040	c	Robotik sistemlerde yapay zekâya ilişkin kavramları kullanım alanlarına göre gruplandırır.				
RK.2.1.3 Yapay zekâ destekli robotik sistemlerde algoritmik düşünebilme						
AG041	a	Yapay zekâ destekli robotik sistemlerle çözülebilecek günlük hayat problemi belirler.				
AG042	b	Problemin girdi çıktılarını belirler.				
AG043	c	Problemin çözümüne ilişkin işlem adımlarını listeler.				
AG044	ç	İşlem adımlarını akış şeması ile gösterir.				
RK.2.1.4 Yapay Zekâ Destekli Robotik Sistemlerde Algoritmayı Test Edebilme						
AG045	a	Yapay zekâ destekli robotik sistemlerde geliştirdiği algoritmayı örnek girdilerle test eder.				
AG046	b	Algoritmadaki hataları ayıklayarak kullanıma hazır hâle getirir.				
RK.2.2.1 Robotik sistemlerde çevrim dışı kodlama ortamını hazırlayabilme						
AG047	a	Robotik sistemlerde çevrim dışı kodlama ortamlarını tanır.				
AG048	b	Robotik sistemlerde çevrim dışı kodlama ortamını belirler.				
AG049	c	Robotik sistemlerde çevrim dışı kodlama ortamını düzenler.				
RK.2.2.2 Robotik sistemlerde çevrim dışı yazılım geliştirme sürecinde kullanılan bileşenlerden yararlanabilme						
AG050	a	Robotik sistemlerde çevrim dışı yazılım geliştirme süreci bileşenlerini tanır.				
AG051	b	Robotik sistemlerde çevrim dışı yazılım geliştirme süreci bileşenlerini kullanır.				

Bölüm gözlemi ve öncelikli BEP amaçları (yıl belirterek):

.....

Seçmeli ders Robotik Kodlama

Öğrenci adı soyadı: .....

0 = Hiç Yapamaz 1 = Tepki Verir 2 = Yardımla Yapar 3 = Bağımsız Yapar

Alt amaç	Bileşen	Değerlendirilecek beceri	1. yıl … / …	2. yıl … / …	3. yıl … / …	4. yıl … / …
RK.2.2.2 Robotik sistemlerde çevrim dışı yazılım geliştirme sürecinde kullanılan bileşenlerden yararlanabilme devam						
AG052	c	Robotik sistemlerde çevrim dışı yazılım geliştirme süreci bileşenlerini değerlendirir.				
RK.2.3.1 Çevrim dışı yazılım geliştirme ortamında robotik programlama sürecini yönetebilme						
AG053	a	Çevrim dışı yazılım geliştirme ortamında robotik programlama sürecini planlar.				
AG054	b	Çevrim dışı yazılım geliştirme ortamında robotik programı tasarlar.				
AG055	c	Çevrim dışı yazılım geliştirme ortamında robotik programı oluşturur.				
AG056	ç	Çevrim dışı yazılım geliştirme ortamında oluşturulan robotik programı değerlendirir.				
RK.2.3.2 Çevrim dışı yazılım geliştirme ortamında oluşturulan robotik programı test edebilme						
AG057	a	Çevrim dışı yazılım geliştirme ortamında oluşturulan robotik programı test eder.				
AG058	b	Çevrim dışı yazılım geliştirme ortamında oluşturulan robotik programı hataları ayıklayarak kullanıma hazır hâle getirir.				
RK.2.4.1 Yazılım geliştirme sürecinde robotik sistemler ile entegre ileri düzey bir ürün geliştirebilme						
AG059	a	Robotik sistemler ile entegre ileri düzey bir ürün için gereksinimleri belirler.				
AG060	b	Robotik sistemler ile entegre ileri düzey bir ürün için kullanılacak araç gereçleri seçer.				
AG061	c	Robotik sistemler ile entegre ileri düzey bir ürünü oluşturur.				
AG062	ç	Robotik sistemler ile entegre ileri düzey bir ürünü belirlenen ölçütleri karşılayacak şekilde çalışır hâle getirir.				
RK.2.4.2 Yapay zekâ destekli robotik sistemler ile entegre bir ürün geliştirebilme						
AG063	a	Yapay zekâ destekli robotik sistemler ile entegre bir ürün için gereksinimleri belirler.				
AG064	b	Yapay zekâ destekli robotik sistemler ile entegre bir ürün için kullanılacak araç gereçleri seçer.				
AG065	c	Yapay zekâ destekli robotik sistemler ile entegre bir ürünü oluşturur.				
AG066	ç	Yapay zekâ destekli robotik sistemler ile entegre bir ürünü belirlenen ölçütleri karşılayacak şekilde çalışır hâle getirir.				

Bölüm gözlemi ve öncelikli BEP amaçları (yıl belirterek):

.....