

МИНИСТЕРСТВО ПРОСВЕЩЕНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

**Министерство образования и молодежной политики Свердловской
области**

Департамент образования администрации города Екатеринбурга

МАОУ СОШ № 76 с углубленным изучением отдельных предметов

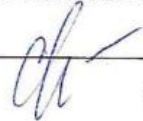
РАССМОТРЕНО

руководитель МО
учителей


Голованова Т.А.
протокол №1 от «28»
августа 2023 г.

СОГЛАСОВАНО

заместитель директора


Соловьева Т.Б.
распоряжение от «30»
августа 2023 г.

УТВЕРЖДЕНО

директор МАОУ СОШ
№ 76 с углубленным
изучением отдельных
предметов


Климовских И.А.
Приказ № 118/4-од от «31»
августа 2023 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

курса внеурочной деятельности

«Робототехника. Олимпиадное программирование»

для обучающихся 5–6 классов

Екатеринбург 2023

ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА

Рабочая программа внеурочной деятельности «Робототехника. Олимпиадное программирование» разработана в соответствии с:

- Законом РФ «Об образовании в РФ» № 273 от 29.12.2012 г.,
- Приказом Минпросвещения Российской Федерации от 31.05.2021г. №287 «Об утверждении Федерального государственного образовательного стандарта основного общего образования» (зарегистрировано в Минюсте России 05.07.2021г. № 64101);
- Приказом Минпросвещения Российской Федерации от 18.05.2023г. №370 «Об утверждении Федеральной образовательной программы основного общего образования» (зарегистрировано в Минюсте России 12.07.2023г. № 74223);
- основной образовательной программой основного общего образования МАОУ СОШ №76 с углубленным изучением отдельных предметов.

Программа реализуется с использованием оборудования лаборатории робототехники «10+» МАОУ СОШ №76 с углубленным изучением отдельных предметов.

ОБЩАЯ ХАРАКТЕРИСТИКА КУРСА ВНЕУРОЧНОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ «РОБОТОТЕХНИКА. ОЛИМПИАДНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ»

Эволюция современного общества и производства обусловила возникновение и развитие нового класса машин – роботов – и соответствующего научного направления – робототехники. Робототехника – интенсивно развивающаяся научно-техническая дисциплина, изучающая не только теорию, методы расчета и конструирования роботов, их систем и элементов, но и проблемы комплексной автоматизации производства и научных исследований с применением роботов. Очевидно, что 21 век немислим без робототехники. В последнее время она стала занимать существенное место в школьном и университетском образовании.

Интуитивно понятная среда программирования позволяет программировать роботов с помощью последовательности картинок. С TRIK Studio программирование становится простым и увлекательным. Отличительной особенностью TRIK Studio является интерактивный режим имитационного моделирования.

TRIK Studio прекрасно подходит как универсальное ПО преподавания основ программирования, предусмотрен переход от диаграмм к текстовым языкам программирования, планируется реализация языка блок-схем.

В среде также реализовано программирование роботов Lego Mindsorms NXT 2.0 и EV3, но возможности таких роботов сильно ограничены в сравнении с ТРИК.

Занимаясь робототехникой, юные изобретатели получают много полезных сведений и навыков. Они знакомятся с принципами механики, электроники и программирования. Узнают о существующих достижениях в области робототехники, новейших разработках и производящихся исследованиях в ведущих лабораториях мира. Дети не просто повторяют существующие конструкции и идеи. Они придумывают, изобретают, учатся на собственных ошибках, совершенствуют свои творения и совершенствуются сами. Это в значительной степени может повлиять на их выбор профессии в будущем в сторону инженерного или информационно-технологического направления.

Курс «Робототехника. Олимпиадное программирование» предполагает проектирование, конструирование и программирование роботов и автоматизированных систем. Предлагаемая программа рассчитана на все эти виды работ и разработку различных робототехнических систем. Итогом работы является разработка робота или системы для участия с ним в соревнованиях или конференциях различного уровня.

Говоря о формах организации внеурочной деятельности, следует отметить, что инновационные образовательные модели: «1 ученик : 1 компьютер», BYOD (Bring your own device – «принеси свое устройство»), «образование вне стен классной комнаты», «перевернутое обучение» и др. могут быть эффективно использованы в процессе преподавания данного курса.

Использование аппаратных и программных средств информационно-коммуникационных технологий, социальных сервисов сети Интернет позволяет значительно разнообразить различные виды деятельности:

- информационно-поисковую: использование Интернет-ресурсов для погружения в предметное поле проблемы;
- экспериментально-исследовательскую: использование мобильных приложений для сбора статистических данных (например, освещенности, влажности, давления и т.п.), изучения общественного мнения, проведения онлайн-опросов, протоколирования данных эксперимента и т.п.;
- проектную: использование социальных сервисов Web 2.0 для публикация продуктов деятельности в сети Интернет; использование различных средств коммуникации (социальных сетей, блогов, сообществ и т.п.) и облачных технологий для организации кооперированной деятельности и совместного создания продуктов;
- моделирование: использование программных средств и сервисов Web 2.0 для создания различного вида (графических, математических, формализованных и т.п.) моделей объектов, процессов и явлений и др.

ЦЕЛИ КУРСА ВНЕУРОЧНОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ «РОБОТОТЕХНИКА. ОЛИМПИАДНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ»

Цель курса: развить у учащихся интерес к робототехнике и программированию, подготовить к обоснованному выбору профессии в соответствии с личными склонностями, интересами и способностями.

Задачи курса:

- оказать содействие в конструировании роботов;
- освоить среду программирования TRIK Studio;
- оказать содействие в составлении программы управления в среде программирования TRIK Studio
- развивать творческие способности и логическое мышление обучающихся;
- развивать умение выстраивать гипотезу и сопоставлять с полученным результатом;
- развивать образное, техническое мышление и умение выразить свой замысел;
- развивать умения работать по предложенным инструкциям по сборке моделей;
- развивать умения творчески подходить к решению задачи;
- развивать применение знаний из различных областей знаний;

- развивать умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений;
- получать навыки проведения физического эксперимента.

МЕСТО КУРСА ВНЕУРОЧНОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ «РОБОТОТЕХНИКА. ОЛИМПИАДНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ» В УЧЕБНОМ ПЛАНЕ

В соответствии с учебным планом основного общего образования МАОУ СОШ №76 с углубленным изучением отдельных предметов на изучение курса «Робототехника. Олимпиадное программирование» в 5-6 классах отводится по 34 часа в год, из расчета 1 час в неделю.

Программа предполагает, как проведение регулярных еженедельных внеурочных занятий со школьниками, так и возможность организовывать занятия крупными блоками.

ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ОСВОЕНИЯ КУРСА ВНЕУРОЧНОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ «РОБОТОТЕХНИКА. ОЛИМПИАДНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ»

ЛИЧНОСТНЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ

Патриотическое воспитание:

- ценностное отношение к отечественному культурному, историческому и научному наследию;
- понимание значения робототехники как науки в жизни современного общества

Духовно-нравственное воспитание:

- ориентация на моральные ценности и нормы в ситуациях нравственного выбора;
- готовность оценивать своё поведение и поступки, а также поведение и поступки других людей с позиции нравственных и правовых норм, с учётом осознания последствий поступков;
- активное неприятие асоциальных поступков, в том числе в Интернете

Гражданское воспитание:

- представление о социальных нормах и правилах межличностных отношений в коллективе, в том числе в социальных сообществах;
- соблюдение правил безопасности, в том числе навыков безопасного поведения в интернет-среде;
- ориентация на совместную деятельность при выполнении учебных и познавательных задач, создании учебных проектов;
- стремление оценивать своё поведение и поступки своих товарищей с позиции нравственных и правовых норм, с учётом осознания последствий поступков

Ценность научного познания:

- наличие представлений об робототехнике, информационных процессах в робототехнике и информационных технологиях, соответствующих современному уровню развития науки и общественной практики;
- интерес к обучению и познанию;
- любознательность;

- стремление к самообразованию;
- овладение начальными навыками исследовательской деятельности, установка на осмысление опыта, наблюдений, поступков и стремление совершенствовать пути достижения индивидуального и коллективного благополучия;

- наличие базовых навыков самостоятельной работы с учебными текстами, справочной литературой, разнообразными средствами информационных технологий, а также умения самостоятельно определять цели своего обучения, ставить и формулировать для себя новые задачи в учёбе и познавательной деятельности, развивать мотивы и интересы своей познавательной деятельности

Формирование культуры здоровья:

- установка на здоровый образ жизни, в том числе и за счёт освоения и соблюдения требований безопасной эксплуатации средств ИКТ.

Трудовое воспитание:

- интерес к практическому изучению профессий в сферах деятельности, связанных с робототехникой, программированием и информационными технологиями, основанными на достижениях робототехники и информатики

Экологическое воспитание:

- наличие представлений о глобальном характере экологических проблем и путей их решения, в том числе с учётом возможностей робототехники и средств ИКТ

Адаптация обучающегося к изменяющимся условиям социальной среды:

- освоение обучающимися социального опыта, основных социальных ролей, соответствующих ведущей деятельности возраста, норм и правил общественного поведения, форм социальной жизни в группах и сообществах, в том числе в виртуальном пространстве

МЕТАПРЕДМЕТНЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ

Универсальные познавательные действия

Базовые логические действия:

- умение определять понятия, создавать обобщения, устанавливать аналогии, классифицировать, самостоятельно выбирать основания и критерии для классификации, устанавливать причинно-следственные связи, строить логические рассуждения, делать умозаключения (индуктивные, дедуктивные и по аналогии) и выводы;

- умение создавать, применять и преобразовывать знаки и символы, модели и схемы для решения учебных и познавательных задач;

- самостоятельно выбирать способ решения учебной задачи (сравнивать несколько вариантов решения, выбирать наиболее подходящий с учётом самостоятельно выделенных критериев)

Базовые исследовательские действия:

- формулировать вопросы, фиксирующие разрыв между реальным и желательным состоянием ситуации, объекта, и самостоятельно устанавливать искомое и данное;

- оценивать применимость и достоверность информации, полученной в ходе исследования;

- прогнозировать возможное дальнейшее развитие процессов, событий и их последствия в аналогичных или сходных ситуациях, а также выдвигать предположения об их развитии в новых условиях и контекстах

Работа с информацией:

- выявлять дефицит информации, данных, необходимых для решения поставленной задачи;

- применять основные методы и инструменты при поиске и отборе информации из источников с учётом предложенной учебной задачи и заданных критериев;

- выбирать, анализировать, систематизировать и интерпретировать информацию различных видов и форм представления;

- выбирать оптимальную форму представления информации и иллюстрировать решаемые задачи несложными схемами, диаграммами, иными графическими объектами и их комбинациями;

- оценивать достоверность информации по критериям, предложенным учителем или сформулированным самостоятельно;

- запоминать и систематизировать информацию

Универсальные коммуникативные действия

Общение:

- сопоставлять свои суждения с суждениями других участников диалога, обнаруживать различие и сходство позиций;

- публично представлять результаты выполненного опыта (исследования, проекта);

- выбирать формат выступления с учётом задач презентации и особенностей аудитории и в соответствии с ним составлять устные и письменные тексты с использованием иллюстративных материалов

Совместная деятельность (сотрудничество):

- понимать и использовать преимущества командной и индивидуальной работы при решении конкретной проблемы, в том числе при создании информационного продукта;

- принимать цель совместной информационной деятельности по сбору, обработке, передаче и формализации информации, коллективно строить действия по её достижению: распределять роли, договариваться, обсуждать процесс и результат совместной работы;

- выполнять свою часть работы с информацией или информационным продуктом, достигая качественного результата по своему направлению и координируя свои действия с другими членами команды;

- оценивать качество своего вклада в общий информационный продукт по критериям, самостоятельно сформулированным участниками взаимодействия;

- сравнивать результаты с исходной задачей и вклад каждого члена команды в достижение результатов, разделять сферу ответственности и проявлять готовность к предоставлению отчёта перед группой

Универсальные регулятивные действия

Самоорганизация:

- выявлять в жизненных и учебных ситуациях проблемы, требующие решения;

- составлять алгоритм решения задачи (или его часть), выбирать способ решения учебной задачи с учётом имеющихся

ресурсов и собственных возможностей, аргументировать выбор варианта решения задачи;

- составлять план действий (план реализации намеченного алгоритма решения), корректировать предложенный алгоритм с учётом получения новых знаний об изучаемом объекте . Самоконтроль (рефлексия):

- владеть способами самоконтроля, самомотивации и рефлексии;

- учитывать контекст и предвидеть трудности, которые могут возникнуть при решении учебной задачи, адаптировать решение к меняющимся обстоятельствам;

- вносить коррективы в деятельность на основе новых обстоятельств, изменившихся ситуаций, установленных ошибок, возникших трудностей;

- оценивать соответствие результата цели и условиям

Эмоциональный интеллект:

- ставить себя на место другого человека, понимать мотивы и намерения другого

Принятие себя и других:

- осознавать невозможность контролировать всё вокруг даже в условиях открытого доступа к любым объёмам информации

ПРЕДМЕТНЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ

5 класс:

- умение использовать термины области «Робототехника»;
- умение конструировать механизмы для преобразования движения;
- умение конструировать модели, использующие механические передачи, редукторы;
- умение конструировать мобильных роботов, используя различные системы передвижения;
- умение программировать контролер NXT и сенсорные системы;
- умение конструировать модели промышленных роботов с различными геометрическими конфигурациями;
- умение составлять линейные алгоритмы управления исполнителями и записывать их на выбранном языке программирования (NXT);
- умение использовать логические значения, операции и выражения с ними;
- умение формально выполнять алгоритмы, описанные с использованием конструкций ветвления (условные операторы) и повторения (циклы), вспомогательных алгоритмов, простых и табличных величин;
- умение создавать и выполнять программы для решения несложных алгоритмических задач в выбранной среде программирования (NXT) умение использовать готовые прикладные компьютерные программы и сервисы в выбранной специализации, умение работать с описаниями программ и сервисами;
- умение использовать алгоритм движения по линии с использованием двух

датчиков освещенности;

- умение конструировать механизмы для преобразования движения;
- умение конструировать робота движущегося по линии;
- умение программировать работа с ультразвуковым датчиком, датчиком звука, датчиком касания;

6 класс:

- умение конструировать виды и способы соединений деталей конструктора;
- умение обирать простейшего робота по инструкции;
- умение использовать среду конструирования LEGO MINDSTORMS;
- умение использовать виртуальный конструктор Lego Digital Designer;
- умение использовать интерфейс программы, инструменты;
- умение конструировать простейшие трехмерные модели робота;
- умение использовать среду программирования LEGO MINDSTORMS NXT;
- умение программировать микрокомпьютер NXT;
- умение работать с блок «Bluetooth»;
- умение конструировать механизмы для преобразования движения;
- умение программировать контролер NXT и сенсорные системы;
- умение создавать и выполнять программы для решения несложных алгоритмических задач в выбранной среде программирования (NXT-G, Lego Digital Designer);
- навыки выбора способа представления данных в зависимости от поставленной задачи;
- рациональное использование учебной и дополнительной технической и технологической информации для проектирования и создания роботов и робототехнических систем;
- владение алгоритмами и методами решения организационных и технических задач;
- владение методами чтения и способами графического представления технической, технологической и инструктивной информации;
- применение общенаучных знаний по предметам естественнонаучного и математического цикла в процессе подготовки и осуществления технологических процессов;
- владение формами учебно-исследовательской, проектной, игровой деятельности;
- планирование технологического процесса в процессе создания роботов и робототехнических систем.

СОДЕРЖАНИЕ КУРСА ВНЕУРОЧНОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ «РОБОТОТЕХНИКА. ОЛИМПИАДНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ»

5 КЛАСС

Инструктаж по ТБ

Правила поведения и ТБ в кабинете информатики. ТБ при работе с конструктором.

Знакомство с конструктором LEGO MINDSTORMS

Введение в робототехнику. История появления и развития робототехники. Области применения роботов.

Обзор технологии NXT. Основы работы с NXT.

Среда конструирования - знакомство с элементами конструктора LEGO MINDSTORMS. Перечень элементов и их назначение.

Среда программирования LEGO MINDSTORMS NXT. Знакомство с интерфейсом среды программирования.

Знакомство с микрокомпьютером NXT. Дисплей.

Знакомство с датчиками. Принцип действия датчиков. Подключение.

Блок «Bluetooth», установка соединения. Загрузка с компьютера программ.

Основы конструирования в среде LEGO MINDSTORMS NXT 2.0

Виды подвижных и неподвижных соединений. Примеры различных способов соединения деталей конструктора.

Сборка простейшего робота по инструкции.

Способы передачи движения. Виды зубчатых передач. Шкивы. Примеры конструкций. Передаточное отношение. Повышающая и понижающая передачи. Сборка конструкций с повышающей и понижающей передачей.

Сборка отдельных узлов скоростной модели и робота-тягача.

Коронное зубчатое колесо, червячное колесо, кулачек. Примеры использования. Сборка конструкций с использованием коронного зубчатого колеса, червячного колеса, кулачка.

Понятие о редукторах. Сборка редуктора.

Сервомотор. Устройство, назначение, подключение.

Сборка базового робота по инструкции.

Установка и подключение датчиков касания, освещённости, расстояния, звука.

Рациональная последовательность операций по сборке роботов.

Прочность конструкции и способы повышения прочности.

Основы программирования в среде LEGO MINDSTORMS NXT 2.0

Понятия команда, программа и программирование. Основные блоки.

Использование блоков группы «Данные». Шины данных.

Блоки «Движение», «Мотор», «Стоп»

Сборка одномоторной тележки. Создание программы управления одним мотором.

Блоки «Ожидание», «Цикл», «Переключатель».

Сборка двухмоторной тележки. Создание программы управления двумя моторами. Релейный и пропорциональный регуляторы.

Программирование работы датчика касания. Программа управления движением и остановкой робота с помощью датчика касания.

Программирование работы датчика звука. Программа управления движением и остановкой робота с помощью датчика звука.

Программирование работы ультразвукового датчика. Исследование возможностей ультразвукового датчика по обнаружению различных объектов.

Программирование работы датчика освещённости. Определение освещённости объекта. Использование датчика освещённости для контроля над действиями робота.

Движение по линии. Программирование алгоритма движения с использованием одного датчика освещённости.

Движение по линии. Программирование алгоритма движения с использованием двух датчиков освещённости.

Разработка и изготовление робота для соревнований. Программирование робота. Проведение соревнования. Подведение итогов.

6 КЛАСС

Инструктаж по ТБ

Правила поведения и ТБ в кабинете информатики. ТБ при работе с конструктором.

Повторение

Повторение основных понятий 1 -го года обучения.

Трёхмерное моделирование

Знакомство с созданием трёхмерных моделей конструкций из Lego. Виртуальный конструктор Lego Digital Designer. Интерфейс программы. Инструменты. Создание простейшей трёхмерной модели робота. Создание руководства по сборке. Ключевые точки. Создание отчёта.

Основы конструирования

Понятие о проектировании и конструировании робототехнических устройств. Основные этапы и операции проектирования роботов.

Общие требования к формулировке технической задачи. Анализ и уточнение конструкторского задания. Правила определения главного принципа будущего робота.

Методы поиска идей технического решения. Изучение эффективных конструкторских решений классических задач.

Понятие о правилах определения требований к результатам конструирования. Выбор общей схемы. Предварительный дизайн.

Описание основных частей робота. Решение практических задач по ходу конструирования выбранной схемы.

Изготовление робота. Сборка и регулировка отдельных узлов, создание и отладка программы.

Проведение испытаний и экспериментальных исследований. Обобщение результатов, выводы. Оформление технической документации.

Основы программирования

Изучение эффективных методов программирования и управления.

Знакомство с регуляторами и их применение для стабилизации движения по заданному пути.

Релейный регулятор, Пропорциональный регулятор. ПИД-регулятор, Кубический регулятор.

Разработка и программирование робота для соревнований «Траектория»

Конструирование роботов по готовым проектам

Знакомство с описанием проекта. Обсуждение основных принципов конструирования робота. Показ видеоролика с прототипом.

Конструирование. Описание основных частей робота. Состав сервомоторов и датчиков, основных механизмов, манипуляторов, приводов.

Конструирование основных частей робота. Модификация конструкции.

Проработка способа монтажа основных частей робота. Модификация конструкции. Сборка робота.

Создание и тестирование программы для робота.

Отладка программы.

Командное отборочное соревнование. Создание описания робота-победителя на сайте школы.

Творческий проект

Формирование команд. Распределение работы с учётом интересов и подготовки каждого участника.

Знакомство с тематическими сайтами по робототехнике.

Изучение правил соревнований и требований к роботу. Постановка задачи. Начальное описание проекта.

Обсуждение основных принципов конструирования робота, основных тестов и системы начисления баллов.

Описание и конструирование основных частей робота.

Проработка способа монтажа основных частей робота. Модификация конструкции. Сборка робота.

Создание и тестирование программы для робота.

Отладка программы. Модификация конструкции.

Командные отборочные соревнования.

Создание описания робота-победителя, инструкции по сборке робота.

Выставка конструкций. Подведение итогов.

ТЕМАТИЧЕСКОЕ ПЛАНИРОВАНИЕ

5 КЛАСС

1 час в неделю, всего 34 ч

Тема	Основное содержание	Основные виды деятельности обучающихся.
Инструктаж по ТБ.	Правила поведения и ТБ в кабинете информатики. ТБ при работе с конструктором.	Правила техники безопасности и правила поведения в классе. ТБ при работе с конструктором.
Знакомство с конструктором LEGO MINDSTORMS. Введение в робототехнику. Технология NXT. Среда конструирования LEGO MINDSTORMS.	Виртуальный конструктор Lego Digital Designer. Интерфейс программы. Инструменты. Создание простейшей трехмерной модели робота. Среда программирования LEGO MINDSTORMS NXT. Знакомство с микрокомпьютером NXT. Блок «Bluetooth».	Изучить развитие робототехники в мировом сообществе и в частности в России. Просмотр видео роликов о роботах и роботостроении. Узнать о технологии NXT. Сравнение существующих технологий. Принципы работы с NXT. Рассмотреть конструктор (состав, возможности) - Основные детали (название и назначение) - Датчики (назначение, единицы измерения) - Двигатели - Датчики - Микрокомпьютер NXT - Аккумулятор (зарядка, использование) Обсудить названия и назначения деталей - Правильно разложить детали в наборе. Знакомство с популярными программами 3D- моделирования и конструирования. Установка программы Виртуальный конструктор Lego Digital Designer. Создание 3D -модели. Сохранение 3D- моделей. Знакомство с запуском программы, ее интерфейсом. Знакомство с командой, палитры инструментов.

Основы конструирования в среде LEGO MINDSTORMS NXT	Виды соединений. Способы соединения деталей конструктора. Сборка простейшего робота по инструкции. Способы передачи движения. Примеры конструкций. Виды передач. Примеры конструкций. Сборка узлов скоростной модели и робота-тягача. Коронное зубчатое колесо, червячное колесо, кулачок. Сборка узлов с использованием коронного зубчатого колеса, червячного колеса, кулачка. Редукторы. Сборка редуктора. Сервомотор. Устройство, назначение, подключение. Сборка базового робота по инструкции. Установка и подключение датчиков касания, освещенности, расстояния, звука. Рациональная последовательность операций по сборке роботов. Способы повышения прочности конструкции робота.	Подключение NXT. Установка программы. Подключение дисплея. Использование дисплея NXT. Установка соединения. Закрывание соединения. Настройка концентратора данных. Блока «Bluetooth соединение». Загрузка с компьютера программ. Рассмотреть виды подвижных и неподвижных соединений, разъёмные и неразъёмные соединения. Изучить различных способов соединения деталей конструктора. - Сборка модели по технологическим картам. - Составление простой программы для модели, используя встроенные возможности NXT (программа из ТК + задания на понимание принципов создания программ). Изучить виды передач. Применение зубчатых передач в технике. Найти различные виды зубчатых колёс, шкивов. Узнать виды передачи движения, повышающая и понижающая передачи. Обсудить передаточное число. Сборка конструкций с повышающей и понижающей передачей. Сборка узлов моделей по инструкции. Испытания коронно зубчатого колеса, червячного колеса, кулачка. Рассмотреть примеры использования. Сборка конструкций с использованием коронного зубчатого колеса, червячного колеса, кулачка по технологическим картам. Разработка самостоятельной конструкции. Узнать что такое редуктор, устройство редуктора. Сборка модели редуктора. Сервомотор. Устройство. Виды. Применение. Подключение. Сборка базового робота по инструкции. Установка и подключение датчиков касания, освещённости, расстояния, звука. Доработка базового робота. Выбор оптимальной последовательности сборки. Разработка робота - пятиминутки. Узнать понятие: прочность конструкции. Доработка конструкции для увеличения прочности.
---	--	---

Основы программирования в среде LEGO MINDSTORMS NXT	Понятия команда, блоки, программа и программирование. Блоки «Движение», «Мотор», «Стоп» Сборка и программирование одномоторной тележки. Блоки группы «Данные». Блоки «Ожидание», «Цикл», «Переключатель». Сборка и программирование двухмоторной тележки. Программирование работы датчика касания. Программирование работы датчика звука. Программирование работы ультразвукового датчика. Программирование работы датчика освещенности. Движение робота по линии. Регуляторы. Алгоритм движения по линии с использованием двух датчиков освещенности. Разработка робота для соревнований.	Познакомиться с визуальным языком программирования. Знакомство с NXT. Обсудить понятия команда, блоки, программа и программирование. Запуск программы. Различать окно инструментов, свойства блоков. Настройка и сборка робота по технологической карте. Программирование движения робота вперёд-назад. Использование команды «Жди». Загрузка программы в NXT. Использование блоков: логика, математика, сравнение, интервал, случайное число, переменная, константа. Рассмотреть шина данных, блоки «Ожидание», «Цикл», Переключатель». Сборка робота по технологической карте. Программирование. Испытание, выбор оптимальной программы. Разработать программу управления движением и остановкой робота с помощью датчика касания. Джойстик. Программа управления движением и остановкой робота с помощью датчика звука. Установка блока воспроизведения. Запрограммировать подачу звуковых сигналов при касании. Исследование возможностей ультразвукового датчика по обнаружению различных объектов. Установить определение роботом расстояния до препятствия, определение освещённости объекта. Использование датчика освещённости для контроля над действиями робота. Программирование алгоритма движения с использованием одного датчика освещённости. Знакомство с релейным и пропорциональным регулятором. Программирование алгоритма движения робота по линии с использованием двух датчиков освещённости. Выбор оптимальной конструкции робота для соревнований, изготовление, испытание и внесение конструкционных изменений. Программирование робота. Самостоятельная творческая.
--	---	---

6 КЛАСС

1 час в неделю, всего 34 ч

Тема	Основное содержание	Основные виды деятельности обучающихся.
Инструктаж по ТБ.	Правила поведения и ТБ в кабинете информатики. ТБ при работе с конструктором.	Правила техники безопасности и правила поведения в классе. ТБ при работе с конструктором.
Повторение.	Повторение основных понятий 1го гола обучения	Повторение основных понятий.
Трёхмерное моделирование. Виртуальный конструктор Lego Digital Designer.	Создание трёхмерной модели робота. Создание 3D -руководства по сборке модели.	Знакомство с популярными программами BD-моделирования и конструирования. Установка программы виртуальный конструктор Lego Digital Designer. Изучение интерфейса программы, панель инструментов. Создание и сохранение 3D-модели. Поэтапное создание модели. Использование ключевых точек. Создание отчёта.
Основы конструирования.	Проектирование и конструирование робототехнических устройств. Формулировка технической задачи. Методы поиска идей технического решения. Предварительный дизайн.	Знакомство с понятием о проектировании и конструировании. Рассмотреть требования к роботам различного назначения. Узнать вспомогательные средства конструирования. Определение технических требований при конструировании и программировании манипуляторов и простейших роботов. Поиска идей технического решения: ассоциативные; контрольные вопросы; мозговой штурм.

Изготовление робота.	Проведение испытаний и экспериментальных исследований.	Сравнение различных моделей роботов. Изучение эффективных конструкторских решений классических задач. Изучение исходных данных и определение требований к результатам конструирования. Рассмотреть понятие о технической эстетике и дизайне. Определение и описание основных частей робота. Взаимодействие частей робота. Конструирование. Решение практических задач по ходу конструирования выбранной схемы. Сборка и регулировка отдельных узлов, создание и отладка программы. Сборка робота. Испытание конструкции. Доработка. Программирование. Испытание и доработка конструкции. Оформление технической документации.
Основы программирования. Изучение эффективных методов программирования и управления. Элементы теории автоматического управления.	Применение регуляторов для стабилизации движения по заданному пути. Разработка и программирование робота для автоматического управления.	Разбор различных программ. Сравнение подхода. Знакомство с элементами теории автоматического управления. Знакомство с релейным регулятором, пропорциональным регулятором, ПИД-регулятором, кубическим регулятором. Сравнение программ с релейным и пропорциональным регулятором. Конструирование, сборка и программирование робота для соревнований «Траектория» с П-регулятором.

Конструирование роботов по готовым проектам.	Выбор и обсуждение готового проекта. Назначение и требования к роботу. Конструкция основных частей робота. Сборка основных частей робота. Сборка робота. Создание и тестирование программы для робота. Отладка программы. Командные соревнования.	Знакомство с описанием проекта. Обсуждение основных принципов конструирования робота. Просмотр видеоролика с прототипом. Пояснить требования к роботу. Обсуждение основных частей робота и их взаимодействие. Сравнить состав сервомоторов и датчиков, основных механизмов, манипуляторов, приводов. Обсуждение конструкции основных частей робота. Сборка основных частей робота. Модификация конструкции робота. Сборка робота. Программирование робота. Отладка программы. Проведение соревнований. Создание документации.
Творческий проект. Формирование команд. Выбор темы проекта.	Начало работы над проектом. Подготовительный этап. Работа над проектом. Обсуждение конструкции робота Работа над проектом. Конструирование основных частей робота. Сборка робота. Создание и тестирование программы для робота. Отладка программы.	Формирование команд. Распределение работы с учётом интересов и подготовки каждого участника. Выбор вида соревнований. Изучение регламента соревнований и требований к роботу. Постановка задачи. Начальное описание проекта. Обсуждение и конструирование основных частей робота. Конструирование основных частей робота. Сборка конструкции. Испытание. Доработка.
Создание описания робота- победителя, инструкции по сборке робота.	Создание и тестирование программы для робота. Отладка программы.	Программирование. Отладка программы. Модификация конструкции. Защита проекта. Участие в соревнование. Подготовка документации к роботу. Участие в выставке. Подведение итогов.

УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА

МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ ДЛЯ УЧЕНИКА

Помодульные дидактические материалы, представленные на образовательной платформе (в том числе раздаточный материал и т д)

МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ ДЛЯ УЧИТЕЛЯ

1. Методические материалы
2. Демонстрационные материалы по теме занятия
3. Методическое видео с подробным разбором материалов, рекомендуемых для использования на занятии

ЦИФРОВЫЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ РЕСУРСЫ И РЕСУРСЫ СЕТИ

ИНТЕРНЕТ

1. Образовательная платформа

УЧЕБНОЕ ОБОРУДОВАНИЕ

1. Компьютер (стационарный компьютер, ноутбук, планшет)
2. Компьютерные мыши
3. Клавиатуры
4. Наборы конструктора Lego Mindstorm NXT 2.0, EV3

УЧЕБНОЕ ОБОРУДОВАНИЕ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ЛАБОРАТОРНЫХ РАБОТ, ПРАКТИЧЕСКИХ РАБОТ И ДЕМОНСТРАЦИЙ

1. Мультимедийный проектор с экраном (интерактивной доской) или интерактивная панель

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН
ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ

СВЕДЕНИЯ О СЕРТИФИКАТЕ ЭП

Сертификат 29506604513842569967847282462287250401048067701

Владелец Климовских Игорь Александрович

Действителен с 13.03.2023 по 12.03.2024