## МИНИСТЕРСТВО ПРОСВЕЩЕНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Департамент науки и образования Курганской области Варгашинский муниципальный округ Курганской области МКОУ "Варгашинская средняя школа №1"

РАССМОТРЕНО на педагогическом совете Протокол № 10 от 23.05.2024г.

УТВЕРЖДЕНО Директор школы
\_\_\_\_\_ Колбина М.В.
Приказ № 82 от 27.05.2024г.

# ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ (ОБЩЕРАЗВИВАЮЩАЯ) ПРОГРАММА ТЕХНИЧЕСКОЙ НАПРАВЛЕННОСТИ

«Лего - роботы»

Возраст обучающихся: 11-14 лет Срок реализации: 3 года

Автор-составитель: Тюменцева Светлана Анатольевна, педагог дополнительного образования

	1.1.Пояснительная записка
Направленность программы	Техническая.
Актуальность программы — — — — — — — — — — — — — — — — — —	Соответствует содержание программы основным направлениям социально-экономического развития страны, современным достижениям в сфере науки, техники; соответствие государственному, социальному заказу/запросам родителей и детей. Программа предназначена ознакомить обучающихся с основными понятиями, робототехники; дать практические навыки конструирования роботов промышленного и непромышленного назначения; обучить основам программирования на программном обеспечении NXT-G, EV3. «Робототехника» - прикладная наука, занимающаяся разработкой автоматизированных технических систем. В общем виде это достаточно сложная дисциплина, которая вбирает в себя научные знания из электроники, механики и программирования. В наиболее полном смысле робототехника применяется на предприятиях различной сферы для автоматизации процесса. Большую значимость среди учебных роботов в настоящее время имеют LEGO – конструкторы. Они приглашают ребят в увлекательный мир роботов, позволяют погрузиться в сложную среду информационных технологий. В окружающем нас мире встречается много роботов: в производстве автомоби-
	лей, различные манипуляторы, роботы помощники в медицине они повсюду сопутствуют человека. Интенсивное использование роботов в быту, на производстве и поле боя требует, чтобы пользователи обладали современными знаниями в области управления роботами, что позволяет развивать новые, умные, безопасные и более продвинутые автоматизированные системы. Необходимо прививать интерес учащихся к области робототехники и автоматизированных систем.
Отличительные особенности программы	Отличие и новизна данной программы заключается в том, что использование образовательных конструкторов LEGO NXT, LEGO EV3 обучении является на сегодняшний день одной наиболее перспективных и актуальных. Данный конструктор в линейке роботов LEGO, предназначен в первую очередь для детей 10-14 лет. Работая индивидуально, парами, или в командах, ребята могут создавать и программировать модели. Работа с конструкторами позволяет детям в форме познавательной игры узнать многие важные идеи и развить необходимые в дальнейшей жизни навыки. При построении модели затрагивается множество проблем из разных областей знания — что является вполне естественным. Программа структурирована на интеграции и опережении с предметами общеобразовательной школы:  - математикой (геометрические фигуры, измерения, вычисления, понятия о плоских и объемных телах, деление целого на части);
	<ul> <li>- естествознанием (картина мира, бионика в технике и производстве);</li> <li>- развитием речи (монологической, диалогической);</li> <li>- технологией (овладение методами проектной деятельности, и их защита, использование технологических карт, создание и программирование действующих моделей);</li> <li>- физикой (понятия о простейших механизмах и явлениях, связь между диаметром и скоростью вращения, проведение опытов и исследований);</li> <li>- изобразительным искусством (развитие индивидуальных творческих способностей учащихся, формирование устойчивого интереса к творческой деятельности; развитие пространственного мышления);</li> <li>- элементарные знания черчения (понятия о техническом рисунке, сборочном чертеже).</li> </ul>
Адресат про- граммы	Программа курса «Образовательная робототехника с элементами программирования. Роботы LEGO NXT, LEGO EV3 предназначена для детей 10-14 лет. Программа рассчитана для обучающихся 5-8 классов,

Срок реализации	3 года
(освоения) про-	
граммы	
Объем про-	204 часа
граммы	
Формы обуче-	Формы обучения: фронтальные, коллективные, групповые, малой группой, пар-
ния, особенно-	ные, индивидуальные.
сти организации	Занятия проводятся очно 1 раз в неделю по 2 часа. В группу набираются все же-
образователь-	лающие дети до 15 человек.
ного процесса	Каждый модуль является самостоятельным курсом, рекомендуется освоение ма-
	териала в следующей последовательности:
	1. 5(6) класс – 2 часа в неделю:
	• Введение в робототехнику;
	• Основы конструирования машин и приборов;
	• Программное обеспечение для работы РТС.
	2. 6(7) класс – 2 час в неделю:
	• Техника и общество;
	• Разработка проекта.
	3. 7(8) класс – 2 часа в неделю:
	• Решение экспериментальных задач по основам робототехники.
	1.2.Цели и задачи программы. Планируемые результаты
Цель и задачи	Цель программы:
программы, пла-	Развитие мотивации личности ребенка к познанию и техническому творчеству
нируемые ре-	через формирование практических умений и навыков в области робототехники.
зультаты	Задачи программы:
	- Обучающие:
	- дать первоначальные знания по устройству робототехнических устройств;
	- научить основным приемам сборки и программирования робототехниче-
	ских средств;
	- ознакомить с правилами безопасной работы с инструментами, необходи-
	мыми при конструировании робототехнических средств.
	Развивающие:
	- выявить и развить способности детей, помогающие достичь успеха в тех-
	ническом творчестве;
	- развить творческую инициативу и самостоятельность;
	- развить творческие способности и логическое мышление.
	Воспитательные:
	- сформировать творческое отношение к выполняемой работе;
	- сформировать умение работать в коллективе;
	- научить доводить дело до конца.
	Планируемые результаты
	Личностные результаты:
	• наличие представлений об информации как важнейшем стратегическом

- наличие представлений об информации как важнейшем стратегическом ресурсе развития личности, государства, общества;
- понимание роли информационных процессов в современном мире;
- владение первичными навыками анализа и критичной оценки получаемой информации;
- ответственное отношение к информации с учетом правовых и этических аспектов ее распространения;
- развитие чувства личной ответственности за качество окружающей информационной среды;

- способность увязать учебное содержание с собственным жизненным опытом, понять значимость подготовки в области информатики и ИКТ в условиях развития информационного общества;
- готовность к повышению своего образовательного уровня и продолжению обучения с использованием средств и методов информатики и ИКТ;
- способность и готовность к общению и сотрудничеству со сверстниками и взрослыми в процессе образовательной, общественно-полезной, учебно-исследовательской, творческой деятельности;
- способность и готовность к принятию ценностей здорового образа жизни за счет знания основных гигиенических, эргономических и технических условий безопасной эксплуатации средств ИКТ.

Метапредметные результаты:

- владение общепредметными понятиями «объект», «система», «модель», «алгоритм», «исполнитель» и др.;
- владение информационно-логическими умениями: определять понятия, создавать обобщения, устанавливать аналогии, классифицировать, самостоятельно выбирать основания и критерии для классификации, устанавливать причинно-следственные связи, строить логическое рассуждение, умозаключение (индуктивное, дедуктивное и по аналогии) и делать выводы;
- владение умениями самостоятельно планировать пути достижения целей; соотносить свои действия с планируемыми результатами, осуществлять контроль своей деятельности, определять способы действий в рамках предложенных условий, корректировать свои действия в соответствии с изменяющейся ситуацией; оценивать правильность выполнения учебной задачи;
- владение основами самоконтроля, самооценки, принятия решений и осуществления осознанного выбора в учебной и познавательной деятельности; владение основными универсальными умениями информационного характера: постановка и формулирование проблемы; поиск и выделение необходимой информации, применение методов информационного поиска; структурирование и визуализация информации; выбор наиболее эффективных способов решения задач в зависимости от конкретных условий; самостоятельное создание алгоритмов деятельности при решении проблем творческого и поискового характера;
- владение информационным моделированием как основным методом приобретения знаний: умение преобразовывать объект из чувственной формы в пространственно-графическую или знаково-символическую модель; умение строить разнообразные информационные структуры для описания объектов; умение «читать» таблицы, графики, диаграммы, схемы и т.д., самостоятельно перекодировать информацию из одной знаковой системы в другую; умение выбирать форму представления информации в зависимости от стоящей задачи, проверять адекватность модели объекту и цели моделирования;
- ИКТ-компетентность широкий спектр умений и навыков использования средств информационных и коммуникационных технологий для сбора, хранения, преобразования и передачи различных видов информации, навыки создания личного информационного пространства (обращение с устройствами ИКТ; фиксация изображений и звуков; создание письменных сообщений; создание графических объектов; создание музыкальных и звуковых сообщений; создание, восприятие и использование медиосообщений; коммуникация и социальное взаимодействие; поиск и организация хранения информации; анализ информации). Предметные результаты:
- формирование информационной и алгоритмической культуры; формирование представления о компьютере как универсальном устройстве обработки информации; развитие основных навыков и умений использования компьютерных устройств;
- формирование представления об основных изучаемых понятиях: информация, алгоритм, модель и их свойствах;

- развитие алгоритмического мышления, необходимого для профессиональной деятельности в современном обществе; развитие умений составить и записать алгоритм для конкретного исполнителя; формирование знаний об алгоритмических конструкциях, логических значениях и операциях; знакомство с одним из языков программирования и основными алгоритмическими структурами линейной, условной и циклической;
- формирование умений формализации и структурирования информации, умения выбирать способ представления данных в соответствии с поставленной задачей таблицы, схемы, графики, диаграммы, с использованием соответствующих программных средств обработки данных;
- формирование навыков и умений безопасного и целесообразного поведения при работе с компьютерными программами и в Интернете, умения соблюдать нормы информационной этики и права. ЗНАТЬ:
- правила безопасной работы;
- основные компоненты конструкторов ЛЕГО;
- конструктивные особенности различных моделей, сооружений и механизмов;
- компьютерную среду, включающую в себя графический язык программирования;
- виды подвижных и неподвижных соединений в конструкторе; основные приемы конструирования роботов;
- конструктивные особенности различных роботов;
- как передавать программы в RCX;
- как использовать созданные программы;
- самостоятельно решать технические задачи в процессе конструирования роботов (планирование предстоящих действий, самоконтроль, применять полученные знания, приемы и опыт конструирования с использованием специальных элементов, и других объектов и т.д.);
- создавать реально действующие модели роботов при помощи специальных элементов по разработанной схеме, по собственному замыслу;
- создавать программы на компьютере для различных роботов;
- корректировать программы при необходимости;
- демонстрировать технические возможности роботов;

#### УМЕТЬ:

- работать с литературой, с журналами, с каталогами, в интернете (изучать и обрабатывать информацию);
- самостоятельно решать технические задачи в процессе конструирования роботов (планирование предстоящих действий, самоконтроль, применять полученные знания, приемы и опыт конструирования с использованием специальных элементов и т.д.);
- создавать действующие модели роботов на основе конструктора ЛЕГО;
- создавать программы;
- передавать (загружать) программы;
- корректировать программы при необходимости;
- демонстрировать технические возможности роботов.

1	3 P	ann	τοπ	прот	грамма	
1.	. O. P	้สบบ	ная	HDOL	трамма	ı

№ п/п	Наименование модуля,	Всего	В том	и числе	Формы проме
	блока и темы	ча-	теор.	практ.	жуточной атте
		сов			стации
	1 год обучения				
Mo-	Введение в робототех-	17	6	11	
дуль 1	нику				
1.1.	Области применения ро-	3	2	1	
	ботов и решаемые за-				
	дачи				
1.2.	Классификация роботов	6	2	4	
	и робототехнических				
	систем				
1.3.	Конструкции роботов	8	2	6	Выставка
Mo-	Основы конструирова-	17	8	9	
дуль 2	ния машин и приборов	1	1		
2.1.	Задачи технического	1	1	-	
	проектирования, этапы				
2.2.	проектирования	6	3	3	
2.2.	Элементы теории механизмов и машин	0	3	3	
2.3.	Детали машин	10	4	6	Показ роботов
2.3.	детали машин	10	4	0	действии млад
					шим классам
Mo-	Программное обеспе-	34	10	24	шим классам
дуль	чение для работы РТС	34	10	27	
дуль 3	тепие дли рассты т те				
3.1.	Программное обеспече-	2	1	1	
	ние LEGO			_	
	DigitalDesigner				
3.2.	Программное обеспече-	32	9	23	Конкурс твор-
	ние NXT-G				ческих работ.
Мо-	Техника и общество	34	6	28	-
дуль 4*					
4.1	Общие представления о	2	2	-	
	технике				
4.2	Программирование тех-	32	4	28	Турнир
	нических средств				
Mo-	Разработка проекта	34	6	28	
дуль 5			_	_	
5.1	Введение в проектную	4	2	2	
	деятельность		_		
5.2	Работа над проектом	25	3	22	_
5.3	Защита проекта	5	1	4	Защита проект
Mo-	Решение эксперимен-	68	14	54	
дуль 6	тальных задач по осно-				
	вам робототехники	Ī	Ī	Ī	i

	Всего:	204	50	154	
					чет
6.3	Творческая категория	12	2	10	Творческий от-
6.2	Основная категория	55	11	44	
	пиада роботов (WorldRobotOlympiad)				
6.1	Международная олим-	1	1	-	

# Содержание программы

#### Содержание учебно-тематического плана

#### Модуль 1: Введение в робототехнику

#### Блок 1.1 Области применения роботов и решаемые задачи

#### Тема 1.1.1 Области применения роботов и решаемые задачи

История робототехники. Цели, решаемые робототехническими системами. Классификация робототехнических систем.

#### Тема 1.1.2 Образовательный конструктор LEGO Mindstorms

История развития образовательного конструктора LEGO Mindstorms. Международная олимпиада роботов и робототехнических систем (WRO). Комплектация LEGO Mindstorms и ресурсного набора LEGO Mindstorms Education.

<u>Практическая работа №1:</u> Сборка робота по технологической карте (образовательный конструктор LEGO Mindstorms, ресурсный набор LEGO Mindstorms Education).

### Блок 1.2 Классификация роботов и робототехнических систем

#### Тема 1.2.1 Промышленные роботы

История. Причины создания промышленных роботов. Функциональная схема промышленного робота (манипуляторы, система передвижения). Действия промышленного робота. Достоинства использования.

<u>Практическая работа №2:</u> Сборка промышленного робота по технологической карте (образовательный конструктор LEGO Mindstorms, ресурсный набор LEGO Mindstorms Education).

#### Тема 1.2.2 Роботы непромышленного назначения

Сфера применения непромышленных роботов. Классификация непромышленных роботов. Роботы в ближайшем будущем. Роботы в ближайшем будущем.

<u>Практическая работа №3:</u> Сборка непромышленного робота по технологической карте (образовательный конструктор LEGO Mindstorms, ресурсный набор LEGO Mindstorms Education).

#### Блок 1.3 Конструкции роботов

#### Тема 1.3.1 Основные типы приводов, используемые в робототехнике

Обобщенная функциональная схема привода робота и элементы, входящие в ее состав. Пневматические приводы роботов, их элементы, статические и динамические характеристики. Гидравлические приводы роботов и их основные элементы. Электроприводы роботов на базе двигателей постоянного тока, бесконтактных, асинхронных, шаговых двигателей; схемы управления электроприводами, микропроцессорные управляющие устройства приводов роботов.

<u>Практическая работа №4:</u> Сборка робота по технологической карте с пневматическим приводом.

<u>Практическая работа №5</u>: Сборка робота по технологической карте с гидравлическим приводом.

<u>Практическая работа №6</u>: Сборка робота по технологической карте с электроприводом (постоянный ток, бесконтактный, асинхронный, шаговый двигатель).

#### Модуль 2: Основы конструирования машин и приборов

#### Блок 2.1 Задачи технического проектирования, этапы проектирования

#### Тема 2.1.1 Цели, задачи, методы и этапы проектирования роботов и РТС

Цели, задачи, методы и этапы проектирования роботов и робототехнических систем.

#### Блок 2.2 Элементы теории механизмов и машин

#### Тема 2.2.1 Кинематические характеристики механизмов

Скорость. Ускорение. Связь кинематических и передаточных функций.

<u>Практическая работа №7:</u> Проверка связи кинематических и передаточных функций.

#### Тема 2.2.2 Виды и формы движений

Поступательное, вращательное, сложное движение. Прямолинейная, вращательная, орбитальная форма движения.

Практическая работа №8:

#### Тема 2.2.3 Виды передаточных механизмов и их характеристики

Фрикционная передача. Зубчатая передача. Ременная передача. Квивошипно-шатунные механизмы. Кулисные механизмы. Храповые механизмы. Кулачковые механизмы. Шарнирно-рычажные механизмы. Цепная передача. Червячная передача.

Практическая работа №9: Сборка механизма с зубчатой передачей.

Практическая работа №10: Сборка механизма с ременной передачей.

Практическая работа №11: Сборка механизма с цепной передачей.

Практическая работа №12: Сборка механизма с червячной передачей.

#### Модуль 3: Программное обеспечение для работы РТС

#### Блок 3.1 Программное обеспечение LEGO Digital Designer

#### Тема 3.1.1 Установка. Знакомство с интерфейсом

Установка. Знакомство с интерфейсом. 3 способа построения модели. Средства управления мышью и камерой.

<u>Практическая работа №13:</u> Сборка виртуального робота по технологической карте.

#### Блок 3.2 Программное обеспечение NXT-G

#### Тема 3.2.1 Установка. Знакомство с интерфейсом

Установка. Быстрые кнопки вызова команд. Файл. Правка. Инструменты (калибровка датчиков, обновление системы NXT, мастер экспорта/ импорта блок, мультизагрузка NXT).

#### Тема 3.2.2 Общие блоки

Программные блоки отображения, режима повтора, перемещения, записи, воспроизведения, переключения ожидания сигнала датчика.

Практическая работа №14: Программирование робота по общим блокам.

#### Тема 3.2.3 Функциональные блоки

Программные блоки лампы, электродвигателя, отправки сообщения и приема.

<u>Практическая работа №15:</u> Программирование робота по функциональным блокам.

#### Тема 3.2.4 Программные блоки датчики

Программные блоки датчиков фотоэлемента (датчика освещенности). Программные блоки NXT. Программные блоки датчиков числа оборотов, звука, таймера, касания. Программные блоки ультразвукового датчика.

<u>Практическая работа №16:</u> Программирование робота по работе с датчиками.

#### Тема 3.2.5 Операционные программные блоки

Программные блоки режима повтора операции, остановки, переключения, ожидания сигнала датчика.

<u>Практическая работа №17:</u> Программирование робота по работе с операционными программными блоками.

#### Тема 3.2.6 Программные блоки данных

Программные блоки данных сравнения, логики. Математический программный блок. Программный блок случайных событий. Программный блок интервала. Программный блок переменных.

<u>Практическая работа №18:</u> Программирование робота по работе с программными блоками данных.

#### Тема 3.2.7 Расширенные программные блоки

Программный блок калибровки, доступа к файлу, блок поддерживания активного состояния, блок преобразования числовых данных в текстовые, блок сброса электродвигателя, текстовый блок.

<u>Практическая работа №19:</u> Программирование робота по работе с расширенными программными блоками.

#### Модуль 4: Техника и общество

#### Блок 4.1 Общие представления о технике

Назначение техники. Классификация техники. Основные показатели техники. История развития техники. Взаимосвязь науки и техники.

#### Блок 4.2 Программирование технических средств

#### Тема 4.2.1 Автомобиль

Требования к полю «автодром». Особенности конструкции и программирования модели при использовании конструктора LEGO 8297 (внедорожник), LEGO 9797.

Практическая работа №20: Изготовление поля «автодром».

Практическая работа №21: Конструирование модели автомобиля.

<u>Практическая работа №22:</u> Программирование модели автомобиля для прохождения поля «автодром».

#### Тема 4.2.2 Дорожно-ремонтный транспорт

Требования к полю для дорожно-ремонтных работ. Особенности конструкции и программирования моделей при использовании конструктора LEGO 8043 (экскаватор), LEGO 8264 (самосвал), LEGO 8275 (бульдозер), LEGO 9797.

<u>Практическая работа №23:</u> Изготовление поля для дорожно-ремонтных работ.

<u>Практическая работа №24:</u> Конструирование моделей экскаватора, самосвала, бульдозера.

<u>Практическая работа № 25:</u> Программирование моделей экскаватора, самосвала, бульдозера для дорожно-ремонтных работ.

#### Тема 4.2.3 Строительный транспорт

Требования к полю для строительных работ. Особенности конструкции и программирования моделей при использовании конструктора LEGO 8295 (телескопический погрузчик), LEGO 8264 (самосвал), LEGO 8288 (гусеничный кран), LEGO 9797.

Практическая работа №26: Изготовление поля для строительных работ.

<u>Практическая работа №27:</u> Конструирование моделей телескопического погрузчика, самосвала, гусеничного крана.

<u>Практическая работа №28:</u> Программирование моделей телескопического погрузчика, самосвала, гусеничного крана для строительных работ.

#### Тема 4.2.4 Вездеход

Требования к вездеходной трасе. Особенности конструкции и программирования модели вездехода при использовании конструктора LEGO 9797, 9648.

Практическая работа №29: Изготовление вездеходной трасы.

Практическая работа №30: Конструирование модели вездехода.

Практическая работа №31: Программирование модели вездехода.

#### Модуль 5: Разработка проекта

#### Блок 5.1 Введение в проектную деятельность

#### Тема 5.1.1 Требования к проекту

Требования к проекту. Формулировка темы проекта. Формулировка основополагающего вопроса и проблемных вопросов учебной темы. Формулировка дидактических целей проекта. Формулировка методических задач.

Практическая работа №32: Выдвижение гипотез решения проблем.

#### Тема 5.1.2 Определение и утверждение тематики проектов

Определение творческого названия проекта. Обсуждение темы проекта. Обсуждение целей проекта. Обсуждение плана работы учащихся индивидуально или в группе.

<u>Практическая работа №33:</u> Разработка плана выполнения проектной работы: формулирование цели проекта, составление графика работы над проектом.

#### Блок 5.2 Работа над проектом

#### Тема 5.2.1 Подбор и анализ материалов о модели проекта

Обсуждение возможных источников информации, вопросов защиты авторских прав.

<u>Практическая работа №34:</u> Использование Интернета для поиска информации по проекту.

#### Тема 5.2.2 Конструирование модели проекта

Практическая работа №35: Конструирование модели проекта.

#### Тема 5.2.3 Оформление проекта

Алгоритм подготовки выступления. Цели и задачи презентации. Как выбрать содержание и стиль презентации.

<u>Практическая работа №36:</u> Оформление проекта, работа над презентацией проекта.

#### Тема 5.2.4 Предзащита проекта

Выбор точки выступления. Поддержание контакта в процессе проведения выступления. Взаимосвязь моторики, речи и эмоционального настроя.

Практическая работа №37: Предзащита проекта.

#### Тема 5.2.5 Доработка проекта

Практическая работа №38: Доработка проекта.

#### Блок 5.3 Защита проекта

#### Тема 5.3.1 Презентация проекта

Оценка результатов проекта обучающимися и учителем.

Практическая работа №39: Защита полученных результатов и выводов.

#### Тема 5.3.2 Обсуждение результатов работы

Рефлексия результатов изучения курса. Обсуждение идей технического моделирования посредством конструктора «Лего» более сложных механизмов. (Личностный компонент, воспитательный момент).

#### Модуль 6: Решение экспериментальных задач по основам робототехники

#### Блок 6.1 Международная олимпиада роботов (World Robot Olympiad)

Общая информация. Цели и задачи мероприятия. Правила основной категории (общие правила, судейство, требования к команде, требования к роботу, требования к полям).

#### Блок 6.2 Основная категория

#### Тема 6.2.1 Слалом (робокрос)

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории слалом (робокрос) с использованием ПО NXT-G.

<u>Практическая работа №40:</u> Изготовление поля для категории слалом (робокрос).

<u>Практическая работа №41:</u> Конструирование робототехнической модели для категории слалом (робокрос).

<u>Практическая работа №42:</u> Программирование робототехнической модели для категории слалом (робокрос).

#### Тема 6.2.2 Кегельринг

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории лестница с использованием ПО NXT-G.

Практическая работа №43: Изготовление поля для категории лестница.

<u>Практическая работа №44:</u> Конструирование робототехнической модели для категории лестница.

<u>Практическая работа №45:</u> Программирование робототехнической модели для категории лестница.

#### Тема 6.2.3 Лестница

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории лестница с использованием ПО NXT-G.

<u>Практическая работа № 46:</u> Изготовление поля для категории лестница. <u>Практическая работа № 47:</u> Конструирование робототехнической модели для категории лестница.

<u>Практическая работа № 48:</u> Программирование робототехнической модели для категории лестница.

#### Тема 6.2.4 Шагающие роботы

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории шагающие роботы с использованием ПО NXT-G.

<u>Практическая работа №49:</u> Изготовление поля для категории шагающие роботы.

<u>Практическая работа №50:</u> Конструирование робототехнической модели для категории шагающие роботы.

<u>Практическая работа №51:</u> Программирование робототехнической модели для категории шагающие роботы.

#### Тема 6.2.5 Реслинг (сумо)

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории реслинг (сумо) с использованием ПО NXT-G.

<u>Практическая работа №52:</u> Изготовление поля для категории реслинг (сумо).

<u>Практическая работа №53:</u> Конструирование робототехнической модели для категории реслинг (сумо).

<u>Практическая работа №54:</u> Программирование робототехнической модели для категории реслинг (сумо).

#### Тема 6.2.6 Траектория (гонка)

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории траектория (гонка) с использованием ПО NXT-G.

<u>Практическая работа №55:</u> Изготовление поля для категории траектория (гонка).

<u>Практическая работа №56:</u> Конструирование робототехнической модели для категории траектория (гонка).

<u>Практическая работа №57:</u> Программирование робототехнической модели для категории траектория (гонка).

#### Тема 6.2.7 Баскетбол

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории баскетбол с использованием ПО NXT-G.

<u>Практическая работа №58:</u> Изготовление поля для категории баскетбол. <u>Практическая работа №59:</u> Конструирование робототехнической модели для категории баскетбол.

<u>Практическая работа №60:</u> Программирование робототехнической модели для категории баскетбол.

#### Тема 6.2.8 Бильярд

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории бильярд с использованием ПО NXT-G.

Практическая работа №61: Изготовление поля для категории бильярд.

<u>Практическая работа №62:</u> Конструирование робототехнической модели для категории бильярд.

<u>Практическая работа №63:</u> Программирование робототехнической модели для категории бильярд.

#### Тема 6.2.9 Триатлон

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории триатлон с использованием ПО NXT-G.

Практическая работа №64: Изготовление поля для категории триатлон.

<u>Практическая работа №65:</u> Конструирование робототехнической модели для категории триатлон.

<u>Практическая работа №66:</u> Программирование робототехнической модели для категории триатлон.

#### Тема 6.2.10 Альпинизм

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории альпинизм с использованием ПО NXT-G.

<u>Практическая работа №67:</u> Изготовление поля для категории альпинизм. <u>Практическая работа №68:</u> Конструирование робототехнической модели для категории альпинизм.

<u>Практическая работа №69:</u> Программирование робототехнической модели для категории альпинизм.

#### Тема 6.2.11 Футбол

Условия состязания. Особенности игрового поля. Особенности конструкции робототехнических систем. Оптимальные решения олимпиадных задач в категории футбол с использованием ПО NXT-G.

Практическая работа №70: Изготовление поля для категории футбол.

<u>Практическая работа №71:</u> Конструирование робототехнической модели для категории футбол.

<u>Практическая работа №72:</u> Программирование робототехнической модели для категории футбол.

#### Блок 6.3 Творческая категория

#### Тема 6.3.1 Общие требования к творческой категории

Правила творческой категории. Оригинальность и творческий подход. Техническая сложность. Качество описания. Динамичность. Презентация.

Практическая работа №73: Роботы – спасатели.

Практическая работа №74: Роботы – танцоры.

	Тем	Практическая работ а 6.3.2 Защита проект		75: Роботы – спортсмены.							
	2000	, <u>=</u>		ультатов и выводов в творчес	ской кат	егории.					
Тематическое											
планирование	<b>№</b> п/п	Название раздела про- граммы	Кол- во ча- сов	Тема занятия	Форма занятия	Форма текущего контроля / промежуточной аттестации					
	Модуль 1 Введение в робототехнику 17ч										
	1	Области применения роботов и решаемые задачи	3	Области применения роботов и решаемые задачи	кол- лек- тив- ные						
	2			Образовательный кон- структор LEGO Mindstorms	груп- повые						
	3			Образовательный кон- структор LEGO Mindstorms	малой груп- пой						
	4	Классификация роботов и робототехнических систем.	6	Промышленные роботы	фрон- таль- ные						
	5			Промышленные роботы	груп- повые						
	6			Промышленные роботы	груп- повые						
	7			Роботы непромышленного назначения	кол- лек- тив- ные						
	8			Роботы непромышленного назначения	груп- повые						
	9			Роботы непромышленного назначения	груп- повые						
	10	Конструкции роботов.	8	Основные типы приводов, используемые в робототехнике	кол- лек- тив- ные						
	11			Основные типы приводов, используемые в робототехнике	груп- повые						
	12			Основные типы приводов, используемые в робототехнике	груп- повые						
	13			Основные типы приводов, используемые в робототехнике	малой груп- пой						

	T		T	I	
			Основные типы приводов, используемые в робототехнике	кол- лек- тив- ные	
15			Основные типы приводов, используемые в робототехнике	груп- повые	
16			Основные типы приводов, используемые в робототехнике	малой груп- пой	
17			Основные типы приводов, используемые в робототехнике	малой груп- пой	Выставка
	Модуль 2 Основы	конс	труирования машин и при	боров.	17ч
18	Задачи технического проектирования, этапы проектирования Элементы теории ме-	6	Цели, задачи, методы и этапы проектирования роботов и РТС  Кинематические характе-	кол- лек- тив- ные кол-	
	ханизмов и машин	0	ристики механизмов	лек- тив- ные	
20			Кинематические характеристики механизмов	груп- повые	
21			Виды передаточных механизмов и их характеристики	кол- лек- тив- ные	
22			Виды передаточных механизмов и их характеристики	груп- повые	
23			Силовой и динамический расчет механизмов	кол- лек- тив- ные	
24			Силовой и динамический расчет механизмов	груп- повые	
25	Детали машин	10	Элементы соединений частей механизма (статичных, вращающихся; оси, валы, муфты, подшипники)	кол- лек- тив- ные	
26			Элементы соединений частей механизма (статичных, вращающихся; оси, валы, муфты, подшипники)	кол- лек- тив- ные	
27			Элементы соединений частей механизма (статичных, вращающихся; оси, валы, муфты, подшипники)	груп- повые	

	0		D		
	18		Элементы соединений частей механизма (статичных, вращающихся; оси,	малой груп- пой	
	29		валы, муфты, подшипники) Механические передачи (зубчатая, червячная, ременная и т.д.)	кол- лек- тив- ные	
3	0		Механические передачи (зубчатая, червячная, ременная и т.д.)	кол- лек- тив- ные	
3	1		Механические передачи (зубчатая, червячная, ременная и т.д.)	груп- повые	
3	2		Механические передачи (зубчатая, червячная, ременная и т.д.)	груп- повые	
	3		Механические передачи (зубчатая, червячная, ременная и т.д.)	малой груп- пой	
	4		Механические передачи (зубчатая, червячная, ременная и т.д.)	малой груп- пой	Показ роботов в действии младшим классам
	Модуль 3 Прогр	амм	ное обеспечение для работь	a PTC 3	34 ч
3	Программное обеспечение LEGO Digital Designer	2	Установка. Знакомство с интерфейсом. 3 способа построения модели	кол- лек- тив- ные	
3	6		Установка. Знакомство с интерфейсом. 3 способа построения модели	груп- повые	
	7 Программное обеспечение NXT-2, EV3	32	Установка. Знакомство с интерфейсом	кол- лек- тив- ные	
	8		Общие блоки	кол- лек- тив- ные	
3	9		Общие блоки	груп- повые	
4	.0		Общие блоки	малой груп- пой	

<del>                                     </del>		<del>, , , , , , , , , , , , , , , , , , , </del>
41	Функциональные блоки	кол- лек- тив- ные
42	Функциональные блоки	груп-повые
43	Функциональные блоки	малой груп- пой
44	Программные блоки дат- чики	кол- лек- тив- ные
45	Программные блоки дат- чики	груп-повые
46	Программные блоки дат- чики	груп-повые
47	Программные блоки дат- чики	малой груп- пой
48	Программные блоки дат- чики	малой груп- пой
49	Программные блоки дат- чики	малой груп- пой
50	Операционные программ- ные блоки	кол- лек- тив- ные
51	Операционные программ- ные блоки	груп-повые
52	Операционные программ- ные блоки	груп-повые
53	Операционные программные блоки	малой груп- пой
54	Программные блоки данных	кол- лек- тив- ные
55	Программные блоки данных	кол- лек- тив- ные
56	Программные блоки дан- ных	груп-повые
57	Программные блоки дан- ных	груп-повые

58			Программные блоки дан-	малой	
			ных	груп- пой	
59			Программные блоки данных	малой груп- пой	
60			Программные блоки данных	малой груп- пой	
61			Расширенные программ- ные блоки	кол- лек- тив- ные	
62			Расширенные программ- ные блоки	кол- лек- тив- ные	
63			Расширенные программ- ные блоки	груп- повые	
64			Расширенные программ- ные блоки	груп- повые	
65			Расширенные программные блоки	малой груп- пой	
66			Расширенные программные блоки	малой груп- пой	
67			Расширенные программные блоки	малой груп- пой	
68			Расширенные программ- ные блоки	малой груп- пой	Конкурс творче- ских ра- бот.
	Модулі	ь 4	Техника и общество 34 ч		
69	Общие представления о технике	2	Назначение техники. Классификация техники. История развития техники. Основные показатели техники. Взаимосвязь науки и техники.	кол- лек- тив- ные	
70			Назначение техники. Клас- сификация техники. Исто- рия развития техники. Ос- новные показатели тех- ники. Взаимосвязь науки и техники.	кол- лек- тив- ные	

	71 Программирование	32	Автомобиль	кон
	71 Программирование технических средств	32	ARLOMOONIP	кол-
	технических средств			тив-
				ные
7	72		Автомобиль	груп-
				повые
7	73		Автомобиль	груп-
				повые
	74		Автомобиль	
	74		Автомобиль	груп-
				повые
7	75		Автомобиль	малой
				груп-
				пой
	76		Автомобиль	малой
				груп-
				пой
	77		Автомобиль	малой
				груп-
				пой
	78		Автомобиль	
	/8		АВТОМООИЛЬ	малой
				груп-
				пой
	79		Дорожно-ремонтный	кол-
			транспорт	лек-
				тив-
				ные
	80		Дорожно-ремонтный	груп-
			транспорт	повые
8	31		Дорожно-ремонтный	груп-
			транспорт	повые
	22			
8	32		Дорожно-ремонтный	груп-
			транспорт	повые
	33		Дорожно-ремонтный	малой
			транспорт	груп-
				пой
	34		Дорожно-ремонтный	малой
			транспорт	груп-
				пой
	35		Дорожно-ремонтный	малой
	,,		транспорт	
				груп- пой
	<u> </u>		- ·	
	36		Дорожно-ремонтный	малой
			транспорт	груп-
				пой
	37		Строительный транспорт	кол-
				лек-
				тив-
				ные
	L.		· ·	<u> </u>

88			Строительный транспорт	груп- повые	
89			Строительный транспорт	груп- повые	
90			Строительный транспорт	груп- повые	
91			Строительный транспорт	малой груп- пой	
92			Строительный транспорт	малой груп- пой	
93			Строительный транспорт	малой груп- пой	
94			Строительный транспорт	малой груп- пой	
95			Вездеход	кол- лек- тив- ные	
96			Вездеход	груп- повые	
97			Вездеход	груп- повые	
98			Вездеход	груп- повые	
99			Вездеход	малой груп- пой	
100			Вездеход	малой груп- пой	
101			Вездеход	малой груп- пой	
102			Вездеход	малой груп- пой	Турнир
	Модуль	5	Разработка проекта 34 ч		
103	Введение в проектную деятельность	4	Требования к проекту	кол- лек- тив- ные	
104			Требования к проекту	малой груп- пой	

11	<u> </u>		T	<del>, , , , , , , , , , , , , , , , , , , </del>
105			Определение и утверждение тематики проектов	кол- лек- тив- ные
106			Определение и утверждение тематики проектов	малой груп- пой
107	Работа над проектом	25	Подбор и анализ материалов о модели проекта	кол- лек- тив- ные
108			Подбор и анализ материа- лов о модели проекта	груп-повые
109			Подбор и анализ материалов о модели проекта	груп-повые
110			Подбор и анализ материалов о модели проекта	малой груп- пой
111			Подбор и анализ материалов о модели проекта	малой груп- пой
112			Подбор и анализ материалов о модели проекта	малой груп- пой
113			Подбор и анализ материалов о модели проекта	малой груп- пой
114			Конструирование модели проекта	груп-повые
115			Конструирование модели проекта	груп- повые
116			Конструирование модели проекта	малой груп- пой
117 118 119			Конструирование модели проекта	малой груп- пой
		Конструирование модели проекта	малой груп- пой	
			Конструирование модели проекта	малой груп- пой
120			Оформление проекта	кол- лек- тив- ные

12	1		Оформление проекта	малой	
				груп- пой	
12	2		Оформление проекта	малой груп- пой	
12	3		Оформление проекта	малой груп- пой	
12	4		Оформление проекта	малой груп- пой	
	5		Предзащита проекта	кол- лек- тив- ные	
	6		Предзащита проекта	малой груп- пой	
	7		Предзащита проекта	малой груп- пой	
	8		Доработка проекта	малой груп- пой	
	9		Доработка проекта	малой груп- пой	
13	0		Доработка проекта	малой груп- пой	
13	1		Доработка проекта	малой груп- пой	
13	2 Защита проекта	5	Презентация проекта	кол- лек- тив- ные	
13	3		Презентация проекта	малой груп- пой	
13	4		Презентация проекта	малой груп- пой	
13	5		Обсуждение результатов работы	груп- повые	
13	6		Обсуждение результатов работы	груп- повые	Защита проекта

Модуль 6 Решение экспериментальных задач по основам робототехники 68ч					
137	Международная олимпиада роботов (WorldRobotOlympiad)	1	Международная олимпиада роботов (WorldRobotOlympiad)	кол- лек- тив- ные	
138	Основная категория	55	Слалом, робокрос	кол- лек- тив- ные	
139			Слалом, робокрос	груп-повые	
140			Слалом, робокрос	груп-повые	
141			Слалом, робокрос	малой груп- пой	
142			Слалом, робокрос	малой груп- пой	
143	13		Кегельринг	кол- лек- тив- ные	
144			Кегельринг	груп- повые	
145			Кегельринг	груп-повые	
146	146		Кегельринг	малой груп- пой	
147			Кегельринг	малой груп- пой	
148	148		Лестница	кол- лек- тив- ные	
149			Лестница	груп-повые	
150		Лестница	груп-повые		
151	151		Лестница	малой груп- пой	
152			Лестница	малой груп- пой	

		<del></del>
	Шагающие роботы	кол- лек- тив- ные
154	Шагающие роботы	груп-
155	Шагающие роботы	груп- повые
156	Шагающие роботы	малой груп- пой
157	Шагающие роботы	малой груп- пой
158	Реслинг (сумо)	кол- лек- тив- ные
159	Реслинг (сумо)	груп-повые
160	Реслинг (сумо)	груп- повые
161	Реслинг (сумо)	малой груп- пой
162	Реслинг (сумо)	малой груп- пой
163	Траектория (гонка)	кол- лек- тив- ные
164	Траектория (гонка)	груп- повые
165	Траектория (гонка)	груп- повые
166	Траектория (гонка)	малой груп- пой
167	Траектория (гонка)	малой груп- пой
168	Баскетбол	кол- лек- тив- ные
169	Баскетбол	груп- повые

	Т	
	Баскетбол	груп- повые
171	Баскетбол	малой груп- пой
172	Баскетбол	малой груп- пой
173	Бильярд	кол- лек- тив- ные
174	Бильярд	груп- повые
175	Бильярд	груп- повые
176       177       178       179       180       181       182       183	Бильярд	малой груп- пой
	Бильярд	малой груп- пой
	Триатлон	кол- лек- тив- ные
	Триатлон	груп- повые
	Триатлон	груп- повые
	Триатлон	малой груп- пой
	Триатлон	малой груп- пой
	Альпинизм	кол- лек- тив- ные
184	Альпинизм	груп- повые
185	Альпинизм	груп- повые
186	Альпинизм	малой груп- пой

			1.	
187			Альпинизм	малой груп- пой
188			Футбол	кол- лек- тив- ные
189			Футбол	груп-
190			Футбол	груп-
191			Футбол	малой груп- пой
192			Футбол	малой груп- пой
193	Творческая категория	12	Общие требования к творческой категории	кол- лек- тив- ные
194			Общие требования к творческой категории	кол- лек- тив- ные
195			Общие требования к творческой категории	груп-повые
196			Общие требования к творческой категории	груп-повые
197			Общие требования к творческой категории	малой груп- пой
198			Общие требования к творческой категории	малой груп- пой
199			Общие требования к творческой категории	малой груп- пой
200			Общие требования к творческой категории	малой груп- пой
201			Общие требования к творческой категории	малой груп- пой
202			Общие требования к твор- ческой категории	малой груп- пой

	203	Защита проекта	малой груп- пой	
	204	Защита проекта	малой Творче- груп- ский от- пой чет	
	2 Комплекс организацио	нно-педагогических условий		
Календарный	Количество учебных	102 недели		
учебный график	недель	2024.2025		
	Попрод но импо имо	<b>2024-2025 уч. Год</b> с 01.09.2024 г. По 24.12.2024г	16 ymo5yyyy	
	Первое полугодие	недель	г., то учесных	
	Промежуточные аттеста-	Первая неделя ноября, послед	дняя неделя де-	
	ции	кабря		
	Второе полугодие	с 08.01.2025 по 30.05.2025 г.,	18 учебных недель	
	Промежуточная аттеста-	Последняя неделя мая		
	ЦИЯ	2025-2026 уч. год		
	Первое полугодие	16 учебных недель		
	Промежуточная аттеста-	Последняя неделя декабря		
	ция	-		
	Второе полугодие	18 учебных недель		
	Промежуточная аттеста-	Последняя неделя мая		
	ЦИЯ	2026 2027 yw. pag		
	Первое полугодие	<b>2026-2027 уч. год</b> 16 учебных недель		
	Промежуточная аттеста-	Последняя неделя декабря		
	ция	1		
	Второе полугодие	18 учебных недель		
	Промежуточная аттеста-	Последняя неделя мая		
Фотог тахингага	ЦИЯ		W44070 M0 W440 M W	
Формы текущего контроля / про-	промежуточная аттестация питогам реализации программ	проводится в конце изучения ка	вждого модуля и по	
межуточной ат-	птогам реазплации программ			
тестации				
Материально-		ете физики. Используются ос		
техническое	наборы роботов NXT2 и осно	овные наборы EV3, а также нет	буки.	
обеспечение Информацион-	Avena pura data untan	HOT HOTOHINIKH KOTONI IO OKTUON	тити и оборновичногот	
ное обеспечение	Аудио-, видео-, фото-, интернет источники, которые актуальны и обеспечивают достижение планируемых результатов.			
Методические		оультитов. нове авторской программы Д.А	Каширина.	
материалы	1 1		1	
Оценочные ма-		инструменты, включающие опи	-	
териалы	нивания, требования предъявляемые к турнирам и соревнованиям.			
Список литера- туры	1. Автоматизированное устройство. ПервоРобот. Книга для учителя. К книге прилагается компакт — диск с видеофильмами, открывающими занятия по теме. LEGO WeDo, - 177 с., илл.			
	2. Асмолов А.Г. Формирование универсальных учебных действий в основной			
	школе: от действия к мысли – Москва: Просвещение, 2011. – 159 С.			
	3. Игнатьев П.А. Программа курса «Первые шаги в робототехнику» [Электронный ресурс]: персональный сайт — www.ignatiev.hdd1.ru/informatika/lego.htm — Загл. с экрана.			
		cationWeDo (электронное пособ	бие).	

- 5. Комплект методических материалов «Перворобот». Институт новых технологий.
- 6. Мир вокруг нас: Книга проектов: Учебное пособие- Пересказ с англ.-М.: Инт, 1998.
- 7. Примерные программы по внеурочной деятельности для начальной школы (Из опыта работы по апробации ФГОС)/ авт.-сост.:Н.Б. Погребова, О.Н.Хижнякова, Н.М. Малыгина, Ставрополь: СКИПКРО, 2010.
- 8. Чехлова А.В., Якушкин П.А. «Конструкторы LEGO DAKTA в курсе информационных технологий. Введение в робототехнику».- М.: ИНТ, 2001 г.
- 9. Интернет ресурсы: <a href="http://www.lego.com/education/">http://www.lego.com/education/</a>
- 10. http://learning.9151394.ru