

Министерство образования и науки Кузбасса
Управление образования администрации города Прокопьевска
Муниципальное бюджетное образовательное учреждение
дополнительного образования
«Центр дополнительного образования детей»

Принята на заседании
методического (педагогического)
совета
от «23» апреля 2021 г.
Протокол № 4

Утверждаю.
Директор МБОУДО ЦДОД
г. Прокопьевск
М.А. Матвеева
«23» апреля 2021 г.



Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа
технической направленности
«Конструирование роботов»

Возраст учащихся: 13 - 15 лет
Срок реализации: 1 год

Разработчик программы:
Парнев Андрей Петрович,
педагог дополнительного
образования

СОДЕРЖАНИЕ

1.Комплекс основных характеристик дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы

1.1. Пояснительная записка	3
1.2.Цель и задачи программы	6
1.3.Учебный план.....	7
1.4. Содержание учебного плана.....	8
1.5. Планируемые результаты.....	12

2.Комплекс организационно-педагогических условий

2.1.Календарный учебный график	14
2.2. Условия реализации программы	15
2.3. Формы контроля	16
2.4.Оценочные материалы	16
2.5. Методические материалы	17

3.Список литературы	21
----------------------------------	-----------

4. Приложение	22
----------------------------	-----------

1. КОМПЛЕКС ОСНОВНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК ПРОГРАММЫ

1.1. Пояснительная записка

Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа «Конструирование роботов» имеет **техническую направленность** реализуется в рамках мероприятия по созданию новых мест в образовательных организациях различных типов для реализации дополнительных общеразвивающих программ всех направленностей Федерального проекта «Успех каждого ребенка» национального проекта «Образование».

Программа призвана направлять учащихся на освоение современных робототехнических средств и создание технологий будущего на основе получения навыков программирования, конструирования и инженерного проектирования, а также развивать способности детей к наглядному моделированию. LEGO - одна из самых известных и распространённых педагогических систем, широкая использующая трёхмерные модели реального мира и предметно-игровую среду обучения и развития ребёнка.

Актуальность программы заключается в том, что в настоящее время в России развиваются нано технологии, электроника, механика и программирование. Различные виды роботов находят всё большее применение в машиностроении, медицине, космической промышленности и т.д. В связи с этим необходимо проводить популяризацию инженерных и технических знаний с подросткового возраста. Обучение конструированию интеллектуальных механизмов – роботов, имеющих модульную структуру и обладающих мощными микропроцессорами – позволяет создать систему подготовки учащихся в режиме опережающего развития, закладывая основы навыков, необходимых для инженерных профессий.

Отличительной особенностью программы является построение образовательного процесса через проектную деятельность учащихся, а также нацеленность на конечный результат, создание учащимся не только внешней модели робота, но действующего устройства, которое решает поставленную задачу.

Педагогическая целесообразность программы заключается в реализации содержания программы во взаимосвязи с предметами школьного цикла, в формировании готовности к ответственному и осознанному выбору будущей профессии. Теоретические и практические знания по конструированию роботов углубят знания учащихся по ряду разделов физики, черчения, технологии, информатики. В процессе конструирования у учащихся формируются навыки и умения, необходимые в работе с различными видами цифрового оборудования.

Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа «Конструирование роботов» разработана в соответствии со следующими **нормативно-правовыми документами:**

- Федеральным законом «Об образовании в РФ» № 273-ФЗ от 29.12.2012г.;
- Методическими рекомендациями по проектированию дополнительных общеразвивающих программ (включая разноуровневые программы) (Приложение к письму Департамента государственной политики в сфере воспитания детей и молодежи Министерства образования и науки РФ № 09-3242 от 18.11.2015г.);
- Приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 23.08.2017г. № 816 «Об утверждении Порядка применения организациями, осуществляющими образовательную деятельность, электронного обучения, дистанционных образовательных технологий при реализации образовательных программ»;
- Приказом Министерства просвещения РФ «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам» № 196 от 9.11.2018г.;
- Постановлением Главного государственного санитарного врача «Об утверждении санитарных правил и норм СанПиН 1.2.3685-21 «Гигиенические нормативы и требования к обеспечению безопасности и (или) безвредности для человека факторов среды обитания» от 28.01.2021г. приказ № 2;
- Федеральным проектом «Успех каждого ребенка» (утвержден на заседании проектного комитета по национальному проекту «Образование», протокол № 37 от 7.12.2018г.);
- Приказом Министерства просвещения Российской Федерации от 03.09.2019г. № 467 «Об утверждении Целевой модели развития региональных систем дополнительного образования детей»;
- Приказом Департамента образования и науки Кемеровской области «Об утверждении правил персонифицированного финансирования дополнительного образования детей» № 740 от 9.04.2019г.

Уровень сложности программы – базовый. В рамках программы учащиеся получают прочные знания, умения и навыки по направлению, конструируют роботов с использованием компьютерных технологий.

Адресат программы

Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа «Конструирование роботов» рассчитана для учащихся **13-15 лет** (7–9 класс). Наполняемость в группах: занятия проводятся в разновозрастной группе, численный состав **12-15 человек**. Прием учащихся производится на основании письменного заявления родителей. Специальных требований к знаниям, умениям и состоянию здоровья нет.

Срок освоения программы: 1 год обучения, 9 месяцев, 36 учебных недель.

Объем программы:72часа.

Режим занятий(периодичность и продолжительность занятий «Об утверждении санитарных правил и норм СанПиН 1.2.3685-21 «Гигиенические нормативы и требования к обеспечению безопасности и (или) безвредности для человека факторов среди обитания» от 28.01.2021г. приказ № 2).

Год обучения	Продолжительность занятия	Количество занятий в неделю	Количество часов в неделю	Количество часов в год
1 год	2 часа	1 раз	2 часа	72часа

Форма обучения: очная

Виды занятий:

- беседа;
- работа в микрогруппах;
- исследовательская деятельность;
- разработка и защита проекта.

Содержание занятий дифференцировано с учетом возрастных и индивидуальных особенностей учащихся и предусматривает организацию учебного процесса в двух взаимосвязанных и взаимодополняющих формах: групповая и индивидуальная (консультация, работа с литературой или электронными источниками информации, выполнение дополнительных индивидуальных заданий, подготовка моделей для участия в выставках). При реализации программы используются следующие методы: вербальные, наглядные, практические, частично-поисковые. Применение данных методов в образовательном процессе способствует повышению интереса учащихся к работе по данной программе, способствует расширению кругозора, формированию навыков самостоятельной работы, работы с различными источниками информации.

1.2. Цель и задачи программы

Цель программы: развитие инженерно-технических и творческих способностей учащихся посредством конструирования роботов.

Задачи:

образовательные:

- знакомить с комплексом базовых технологий, применяемых при конструировании роботов;
- учить основам и принципам проектирования и конструирования роботов;
- научить сравнивать функциональные возможности и методы применения деталей, узлов, информационных систем и устройств роботов;

- развивать умения подбирать детали, необходимые для конструирования роботов.

развивающие:

- развивать умение выполнять задания в соответствии с инструкцией и поставленной целью, планировать будущую работу;
- развивать фантазию, пространственное воображение, чувство формы и цвета, точность и аккуратность в выполнении технологических операций;
- развивать интерес к моделированию и конструированию, стимулировать детское техническое творчество;
- раскрывать потенциальные творческие способности каждого ребенка.

воспитательные:

- воспитывать внимание, аккуратность, доброжелательное отношение друг к другу, сотворчество;
- способствовать формированию навыков индивидуальной и коллективной работы;
- выявлять и повышать готовность к участию в соревнованиях разного уровня.

1.3. Содержание программы
1.3.1. Учебно-тематический план

№ п/п	Наименование раздела, темы	Кол-во часов			Форма контроля
		Теория	Практика	Всего	
1.	Введение. Знакомство с комплектом STEM 1.7	2	-	2	Опрос
2.	Элементы блочного программирования	10	10	20	Тест
2.1.	Автономные движения	1	1	2	
2.2.	Измерение скорости	1	1	2	
2.3.	Работа с переменными	2	2	4	
2.4.	Датчики	2	2	4	
2.5.	Движение по линии	2	2	4	
2.6.	Точные настройки	2	2	4	
3.	Основы конструирования	12	20	32	Тест
3.1.	Основы конструирования	1	1	2	
3.2.	Моторные механизмы	1	1	2	
3.3.	Трёхмерное моделирование	2	2	4	
3.4.	Основы управления роботом	2	2	4	
3.5.	Удаленное управление	2	2	4	
3.6.	Игры роботов	2	6	8	
3.7.	Состязания роботов	2	6	8	
4.	Творческие проекты	1	15	16	Проект
4.1.	Конструирование собственных моделей	1	15	16	
5.	Итоговое занятие. Соревнования роботов	-	2	2	Соревнование
Итого		25	47	72	

1.3.2.Содержание учебного плана

Раздел 1. Введение

Тема №1.1.Вводное занятие

*Теория:*вводный инструктаж по технике безопасности. Понятие «робот», «робототехника». Применение роботов в различных сферах жизни человека, значение робототехники. Просмотр видеофильмов о роботизированных системах. История развития технологий: от механических устройств до современных роботов. Спецификация конструктора. Ознакомление с комплектом STEM 1.7.

*Форма контроля:*опрос.

Раздел № 2. Элементы блочного программирования

Тема №2.1.Автономные движения

Теория: изучение датчиков и моторов. Среда конструирования. О сборке и программировании.

Практика: мотор и ось. Зубчатые колеса. Промежуточное зубчатое колесо. Понижающая иповышающая зубчатые передачи. Датчики наклона, касания, расстояния. Увеличение иснижение скорости.

Тема №2.2.Измерение скорости

Теория: спидометр. Алгоритмы измерения скорости. Увеличение скорости с помощьюмеханических передач и с помощью увеличения оборотов двигателя.

*Практика:*создание роботов и соревнование между ними на скорость.

Тема №2.3.Работа с переменными

Теория: конструирование экспресс-бота. Понятие сервомотор. Устройство сервомотора.Порты для подключения сервомотора. Зеленая палитра блоков(Action). Положительное и отрицательное движение мотора. Определение направления движения моторов. БлокиLargeMotor и MediumMotor (большой мотор и средний мотор). Выбор порта, выбор режимаработы (включить, выключить на количество секунд, включить на количество градусов, включить на количество оборотов), мощность двигателя. Выбор режима остановки мотора. Блок «Независимое управление моторами». Блок «Рулевоуправление».Программная палитра «Дополнения». Инвертирование вращения мотора. Нерегулируемый мотор. Инвертирование мотора.

*Практика:*отработка основных движений моторов. Расчет движения робота на заданное расстояние.

Тема №2.4.Датчики

Теория: палитра программирования. Датчик касания. Внешний вид. Режим измерения.Режим сравнения. Режим ожидания. Изменение в блоке ожидания. Работа блока переключения спроверкой состояния датчика касания. Датчик цвета и программный блок датчика. Областикорректной работы датчика. Режим определения цвета. Режим измерения интенсивностиотраженного света. Выбор режима работы датчика. Режим измерения цвета. Выбор

режима измерения цвета. Режим измерения интенсивности отраженного света. Режим измерения интенсивности окружающего света. Режим сравнения цвета. Режим калибровки. Примеры выполнения режима калибровки. Режим ожидания датчика цвета.

Практика: программирование датчика ультразвука и программного блока датчика. Определение разброса пуска волн. Структура блока ультразвука в режиме измерения. Упражнения.

Тема №2.5. Движение по линии

Теория: варианты следования по линии. Варианты робота с одним и двумя датчиками цвета. Калибровка датчиков. Отражение светового потока при разном расположении датчика над поверхностью линии. Алгоритм ручной калибровки. Определение текущего состояния датчиков. Алгоритм автоматической калибровки. Алгоритм движения по линии «Зигзаг» (дискретная система управления). Алгоритм «Волна». Поиск и подсчет перекрестков. Инверсная линия. Проезд инверсного участка с тремя датчиками цвета. П-регулятор.

Практика: создание программы для движения по линии с датчиком света.

Тема №2.6. Точные настройки

Теория: инфракрасный датчик, маячок и их программные блоки. Режим определения относительного расстояния до объекта. Режим определения расстояния и углового положения маяка. Максимальные углы обнаружения инфракрасного маяка. Режимы программного блока инфракрасного датчика. Режим дистанционного управления.

Практика: настройка управления роботом с помощью смартфона.

Форма контроля: тест.

Раздел № 3. Основы конструирования

Тема № 3.1. Основы конструирования

Теория: использование одного датчика. Использование двух датчиков. Формулы управления. Коэффициент пропорциональности. Реализация алгоритма пропорциональности управления с одним датчиком цвета. Реализация алгоритма пропорциональности управления с двумя датчиками цвета. Ручная корректировка разницы показаний датчиков. Автоматическая корректировка разницы показаний датчиков.

Практика: упражнения. Задания для самостоятельной работы по карте сборки.

Тема № 3.2. Моторные механизмы

Теория: линейное управление. Нелинейное управление. Формулы косинусного управления. Управление роботом при движении по вектору. Пример программы нелинейного управления движением по косинусному закону с одним датчиком.

Практика: упражнения. Задания для самостоятельной работы по карте сборки.

Тема № 3.3. Трехмерное моделирование

Теория: среда разработки и конструирование в Legodigitaldesigner.

Практика: упражнения. Задания для самостоятельной работы в STEM 1.7.

Тема № 3.4. Основы управления роботом

Теория: варианты следования по линии. Варианты робота с одним и двумя датчиками цвета. Калибровка датчиков. Отражение светового потока при разном расположении датчика над поверхностью линии. Алгоритм ручной калибровки. Определение текущего состояния датчиков. Алгоритм автоматической калибровки. Алгоритм движения по линии «Зигзаг» (дискретная система управления). Алгоритм «Волна». Поиск и подсчет перекрестков. Инверсная линия. Проезд инверсного участка с тремя датчиками цвета.

Практика: упражнения. Задания для самостоятельной работы по карте сборки.

Тема № 3.5. Удаленное управление

Теория: блок для создания Bluetooth - соединения. Режимы работы блока Bluetooth-соединения. Блок отправления/приятия сообщений через Bluetooth соединение. Пример программы отправления сообщения. Пример программы приемника сообщения.

Практика: упражнения. Задания для самостоятельной работы по карте сборки.

Тема № 3.6. Игры роботов

Теория: знакомство с регламентом Российских соревнований по робототехнике «Hello, Robot!», в частности с видами соревнований: «Шагающий робот», «Сумо», «Кегельринг», «Траектория», «Биатлон». Знакомство с различными требованиями к разным возрастным категориям. Рассмотрение слабых и сильных сторон каждого вида соревнований.

Практика: упражнения. Задания для самостоятельной работы по карте сборки.

Тема № 3.7. Состязания роботов

Теория: регламент состязаний. Соревнования роботов-сумоистов. Размеры робота. Вес робота. Варианты конструкций. Примеры алгоритмов.

Практика: упражнения. Задания для самостоятельной работы по карте сборки.

Форма контроля: тест.

Раздел № 4. Творческие проекты

Тема № 4.1. Конструирование собственных моделей

Теория: проектная деятельность в группах на свободную тему. Выработка и утверждение темы, в рамках которой будет реализовываться проект.

Практика: подготовка к соревнованиям, конструирование, программирование, реализация проекта. Упражнения, тренировки. Разработка карты сборки.

Форма контроля: проект.

Раздел № 5. Итоговое занятие

Тема № 5.1. Соревнования

Практика: презентация моделей. Соревнования. Обобщающее занятие. Обсуждение сильных и слабых сторон реализации и конструкции проекта.

Форма контроля: соревнование.

1.4. Планируемые результаты

Образовательные:

- знакомство с комплексом базовых технологий, применяемых при конструировании роботов;
- обучение основам и принципам проектирования и конструирования роботов;
- обучение умения сравнивать функциональные возможности и методы применения деталей, узлов, информационных систем и устройств роботов;
- развитие умения подбирать детали, необходимые для конструирования роботов.

Развивающие:

- развитие умения выполнять задания в соответствии с инструкцией и поставленной целью, планировать будущую работу;
- развитие фантазии, пространственного воображения, чувства формы и цвета, точности и аккуратности в выполнении технологических операций;
- развитие интереса к моделированию и конструированию, стимулировать детское техническое творчество;
- раскрытие потенциальные творческие способности каждого ребенка.

Воспитательные:

- воспитание внимания, аккуратности, доброжелательного отношения друг к другу, сотворчества;
- формирование навыков индивидуальной и коллективной работы.

По окончании обучения учащиеся будут знать:

- теоретические основы конструирования роботов;
- элементную базу, при помощи которой собирается устройство;
- порядок взаимодействия механических узлов робота с электронными и оптическими устройствами;
- порядок создания алгоритма программы действия робототехнического средства;
- правила техники безопасности при работе с инструментом и электрическими приборами, историю развития техники;

будут уметь:

- проводить сборку роботов с применением LEGO STEM 1.7;
- создавать программы для робототехнических средств при помощи специализированных визуальных конструкторов;
- использовать приобретенные знания и умения в практической деятельности и повседневной жизни;
- использовать компьютерные программы для решения учебных и практических задач;

- соблюдать правила безопасной работы с техникой и механизмами;
- приобретут личностные качества:**
- навыки коммуникативной компетенции: навыки сотрудничества в коллективе, малой группе (в паре), участия в беседе, обсуждении;
 - ответственное отношение к выполнению задания;
 - интерес учащихся к познанию мира техники, инженерно-техническим и информационным технологиям, конструкторской, творческой и исследовательской деятельности;
 - логическое мышление, пространственное воображение.

2.2. Условия реализации программы

Для реализации дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы «Конструирование роботов» необходимы следующие ресурсы:

1. Материально-техническое обеспечение:

- Учебная аудитория с сетью интернет.
- Конструкторы: наборы LEGO Stem 1.7 – 4шт.
- Комплект полей – 1 шт.
- Ноутбук: 4 шт.

2. Информационное обеспечение:

- Индустрия развлечений. ПервоРобот. Книга для учителя и сборник проектов. LEGO Group, перевод ИНТ, - 87 с., илл.
- <http://www.lego.com/education/>
- <http://www.wroboto.org/>
- <http://learning.9151394.ru>
- <http://www.prorobot.ru/>
- Mind-storms.com -сайт, посвящённыйроботам LEGO Mindstorms.
- Видеоуроки по программированию роботов LEGO Mindstorms EV3.
- www.prorobot.ru - сайт про роботов и робототехнику.
- [РобоплатформаRobbo \(Scratchduino\)](http://РобоплатформаRobbo (Scratchduino)) - программирование Arduino-роботов на Scratch.
- Занимательная робототехника - все о роботах для детей, родителей, учителей.
- Конструктор ТРИК для робототехнического творчества.
- ТРИК-Студия - среда программирования реальных и виртуальных роботов.
- Образовательная робототехника на Тольяттинском вики-портале.

2.3. Формы контроля

Результаты реализации воспитательных и развивающих задач программы, а также личностные результаты отслеживаются посредством наблюдения за поведением учащихся в различных ситуациях, проведения опроса, тестирования, практических и самостоятельных работ, проведения диагностических методик на определение сформированности творческих, познавательных, коммуникативных способностей учащихся и др.

Проверка качества знаний осуществляется в виде:

- промежуточного контроля (декабрь) проходит в форме самостоятельной работы, тестирования;
- итогового контроля (май) проходит в форме защиты проектов.

Для оценки качества усвоения программы применяются традиционные в дополнительном образовании формы, такие, как результаты, показанные учащимися в конкурсах, соревнованиях.

Формы контроля: самостоятельная работа, тест, соревнования, презентация творческих работ, самоанализ.

Способы определения результативности:

- педагогическое наблюдение;
- результаты промежуточного тестирования на предмет усвоения материала;
- защита проектов;
- участие учащихся в мероприятиях (соревнованиях, конкурсах);
- активность учащихся на занятиях;
- решение задач поискового характера.

2.4. Оценочные материалы

Раздел программы	Диагностический инструментарий	Оценочные материалы
Техника безопасности Вводное занятие	Опрос	Опрос «Инструктаж по технике безопасности»
Элементы блочного программирования	Тестовые задания	Тестовые задания «Элементы блочного программирования»
Основы конструирования	Тестовые задания	Тестовые задания «Основы конструирование»
Творческие проекты	Проект	Проект «Конструирование собственных моделей»
Соревнования	Соревнование	Соревнования по робототехнике

2.5. Методические материалы

2.5.1. Словарь терминов

Большой сервомотор EV3 –подключается к микрокомпьютеруEV3 и заставляет робота двигаться: ехать вперёд и назад, поворачиваться и проезжать по заданной траектории. Большой сервомотор имеет встроенный датчик вращения, который позволяет очень точно контролировать перемещение робота и его скорость.

Гироскопический датчик EV3 – измеряет вращательное движение робота и изменение его положения. Может использоваться для определения текущего направления вращения.

Датчик касания EV3 –он же кнопка.

Датчик цвета EV3 – способен различать восемь цветов и отсутствие цвета. Кроме того, его можно использовать как датчик освещённости. Улучшенная конструкция датчика цвета EV3, которая заключается в том, что на корпусе есть крепление типа крестовина, и датчик можно закрепить в рамке, позволяет собрать сложные, многофункциональные механизмы. Может измерять отражённый красный цвет.

Программируемый микрокомпьютер EV3 является сердцем и мозгом роботов, построенных на платформе LEGO MINDSTORMS Education EV3. Микрокомпьютер включает в себя шестикнопочный интерфейс управления с функцией изменения подсветки для индикации режима работы микрокомпьютера, монохромный дисплей с высоким разрешением, встроенный спикер, порт USB, слот для чтения карт памяти формата mini SD, 4 порта ввода и 4 порта вывода. Микрокомпьютер EV3 также поддерживает Bluetooth, WiFi (поддерживается Wi-Fi адаптер NETGEAR WNA1100 Wireless-N 150), для связи с компьютерами имеет программный интерфейс, позволяющий создавать программы и настраивать регистрации данных непосредственно на микрокомпьютере EV3. Микрокомпьютер совместим с мобильными устройствами и питается батареями типа AA или аккумуляторной батареей EV3.

Робот – автоматическоеустройство, созданное по принципу живого организма, предназначенное для осуществления производственных и других операций, которое действует по заранее заложенной программе и получает информацию о внешнем мире от датчиков (аналогов органов чувств живых организмов), робот самостоятельно осуществляет производственные и иные операции, обычно выполняемые человеком. Внешний вид и конструкция современных роботов могут быть весьма разнообразными. Робот может управляться оператором либо работать по заранее составленной программе. Использование роботов позволяет облегчить или вовсе заменить человеческий труд на производстве, в строительстве, при рутинной работе, при работе с тяжёлыми грузами, вредными материалами, а также в других тяжёлых или небезопасных для человека условиях.

Робототехника – это проектирование и конструирование всевозможных интеллектуальных механизмов – роботов, имеющих модульную структуру и обладающих мощными микропроцессорами. По Робототехнике осуществляется работа с образовательными конструкторами серии LEGO Mindstorms. Для создания программы используются специальные языки программирования. Робототехника опирается на такие дисциплины, как электроника, механика, программное обеспечение. Выделяют строительную, промышленную, бытовую, авиационную и экстремальную (военную, космическую, подводную) робототехнику.

Средний серводвигатель – разработан для работы с микрокомпьютером EV3 и имеет встроенный датчик вращения с точностью измерений до 1 градуса. Используя этот датчик, мотор может соединяться другими моторами, позволяя роботу двигаться с постоянной скоростью. Кроме того, датчик вращения может использоваться и при проведении различных экспериментов для точного считывания данных о расстоянии и скорости. Корпус мотора делает монтаж элементов передач и трансмиссии простым процессом.

Ультразвуковой датчик EV3 – основная функция – определение расстояния. Для этого датчик испускает звуковые волны и принимает их «эхо». К основной функции данного сенсора добавилась ещё одна – он также может слушать ультразвуковые колебания, испускаемые другими датчиками ультразвука.

2.5.2. Учебно-методический комплекс

Название раздела/темы	Вид материалов	Название
Вводное занятие		
Техника безопасности при работе с компьютером. Введение.	Инструкции по технике безопасности Демонстрационный материал, модели, конструкторы, медиаматериал	Роботы, Конструкторы: LEGOSTEM 1.7
Элементы блочного программирования		
Автономные движения	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Измерение скорости	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3

Работа с переменными	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Датчики	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Движение по линии	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Точные настройки	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Основы конструирования		
Основы конструирования	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Моторные механизмы	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Трехмерное моделирование	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Основы управления роботом	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Удаленное управление	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Игры роботов	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3
Состязания роботов	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7, Mindstorms EV3

Творческие проекты		
Конструирование собственных моделей.	Уроки в программном обеспечении LEGOSTEM 1.7	Программное обеспечение LEGOSTEM 1.7

2.5.3. План воспитательной работы

№	Направление воспитательной работы	Название воспитательного мероприятия	Форма проведения	Срок проведения	Ответственный
1	гражданско-патриотическое	День памяти жертв Беслана	Видеолекторий	сентябрь, 2021	Парнев А.П.
2	здоровьесберегающее	День здоровья	Физминутка «Техногимнастика»	Март, 2022	Парнев А.П.
3	гражданско-патриотическое	День науки	Выставка рисунков «Техника будущего»	Февраль, 2022	Парнев А.П.
4	гражданско-патриотическое	День Победы	Видеолекторий «Победа в наших сердцах»	Май, 2022	Парнев А.П.

3. СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

Список литературы для педагога

1. Гоушка, В. Дайте мне точку опоры / В. Гоушка. – Прага, Альбатрос, 1971. – 191 с. – Текст: непосредственный.
2. Занимательная робототехника: сайт. URL: <http://edurobots.ru> (дата обращения: 06.04.2021). – Текст: электронный.
3. ЛЕГО-лаборатория (ControlLab). Эксперименты с моделью вентилятора: Учебно-методическое пособие. - М.: ИНТ, 1998. - 46 с. – Текст: непосредственный.
4. ЛЕГО-лаборатория (ControlLab): Справочное пособие. - М.: ИНТ, 1998. –150 стр. – Текст: непосредственный.
5. Наука. Энциклопедия. – М., «РОСМЭН», 2001. – 125 с. – Текст: непосредственный.
6. Хронология робототехники: сайт. – URL: <https://myrobot.ru/articles/hist.php> (дата обращения: 06.04.2021). - Текст: электронный.
7. Энциклопедический словарь юного техника. – М., Педагогика, 1988. – 463 с. – Текст: непосредственный.

Список литературы для учащихся

1. Гоушка, В. Дайте мне точку опоры / В. Гоушка. – Прага, Альбатрос, 1971. – 191 с. – Текст: непосредственный.
2. Занимательная робототехника: сайт. URL: <http://edurobots.ru> (дата обращения: 06.04.2021). – Текст: электронный.
3. Хронология робототехники: сайт. – URL: <https://myrobot.ru/articles/hist.php> (дата обращения: 06.04.2021). - Текст: электронный.
4. Энциклопедический словарь юного техника. – М., Педагогика, 1988. – 463 с. – Текст: непосредственный.

Приложение

Тест «СЕРВОПРИВОДЫ» (раздел:Элементы блочного программирования)

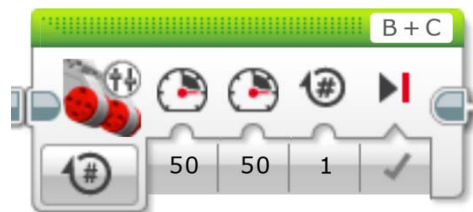
1. Какие 5 режимов работы моторов доступны с помощью программного блока управления моторами?

- Выключение мотора, Включение мотора, Включение мотора на определенное количество секунд, Вращение мотора на определенное число градусов, Вращение мотора определенное число оборотов.
- Выключение мотора, Включение мотора, Включение мотора на определенное количество минут, Вращение мотора на определенное число градусов, Вращение мотора определенное число оборотов.
- Включение мотора от и до определённого момента, Оборотов, Включение мотора на определенное количество секунд, Вращение мотора на определенное число радианов.
- Включение мотора, Выключение мотора, Включение мотора на определенное количество минут, Включение мотора на определенное число миллисекунд, Включение мотора на определенное число поворотов.

2. Можете назвать четыре типа программных блоков, отвечающих за движение?

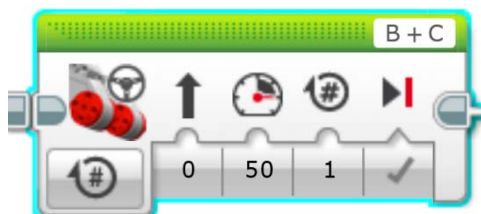
- Движение влево, движение вправо, движение вперед, движение назад.
- Средний мотор, большой мотор, рулевое управление, движение.
- Максимально большой мотор, малый мотор, рулевое управление, независимое рулевое управление.
- Средний мотор, большой мотор, рулевое управление, независимое рулевое управление.

3. Укажите название программного блока



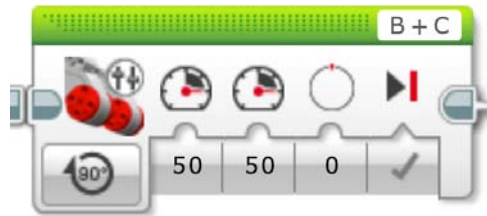
- Блок больших сервоприводов
- Блок рулевого управления моторами
- Блок независимого управления моторами

4. Укажите название программного блока



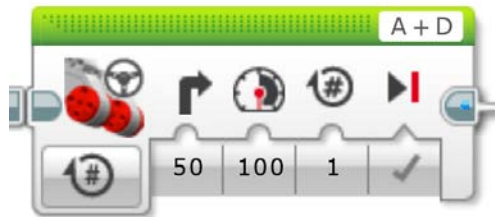
- Блок больших сервоприводов
- Блок рулевого управления моторами
- Блок независимого управления моторами

5. Как поведет себя робот с подключением сервоприводов в порты В и С.



- Поедет прямо
- Поедет назад
- Будет вращаться
- Робот не поедет

6. Как поведет себя робот с подключением сервоприводов в порты В и С.



- Робот не поедет
- Будет вращаться
- Поедет прямо
- Сделает поворот направо и остановится

7. Как поведет себя робот с подключением сервоприводов в порты В и С.



- Поедет назад
- Будет вращаться по часовой стрелке
- Поедет прямо
- Будет вращаться против часовой стрелки

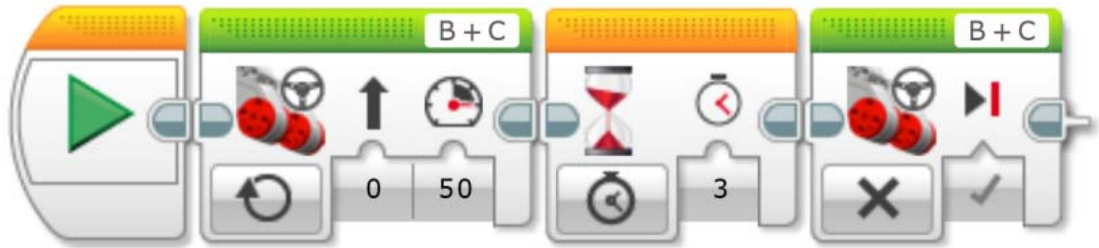
8. Как поведет себя робот с подключением сервоприводов в порты В и С.



- Поедет назад
- Будет вращаться по часовой стрелке
- Поедет прямо

Будет вращаться против часовой стрелки

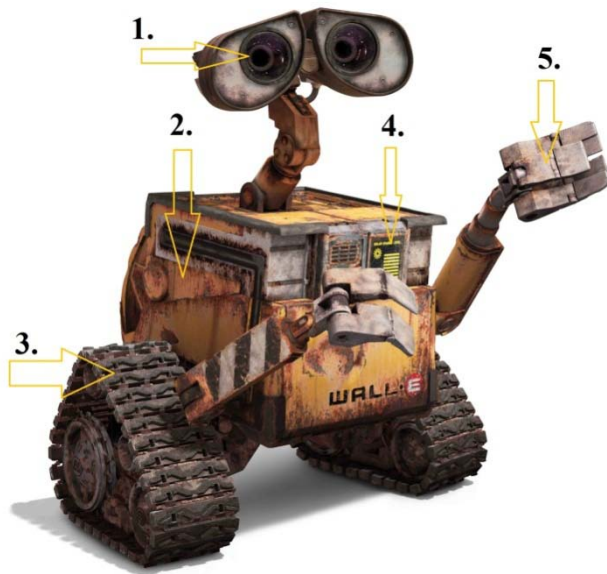
9. Как поведет себя робот?



- Сделает 50 оборотов колес прямо
- Сделает 50 оборотов колес прямо и остановится
- Будет ехать прямо с мощностью 50 и остановится через 3 секунды
- Будет ехать прямо с мощностью 50

Тест
«Основы конструирования»

1. Назови части робота:



ОТВЕТ:

1.	
2.	
3.	
4.	
5.	

2. Сопоставь роботов с их тенью

1.

2.

3.



4.

5.



A.

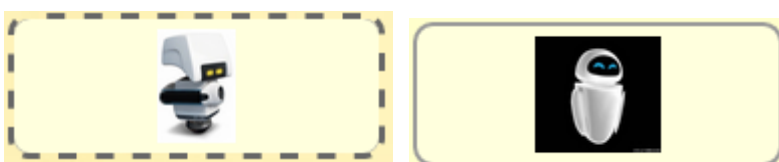
B.

C.



D.

E.



ОТВЕТ:

1	
2	

3	
4	
5	

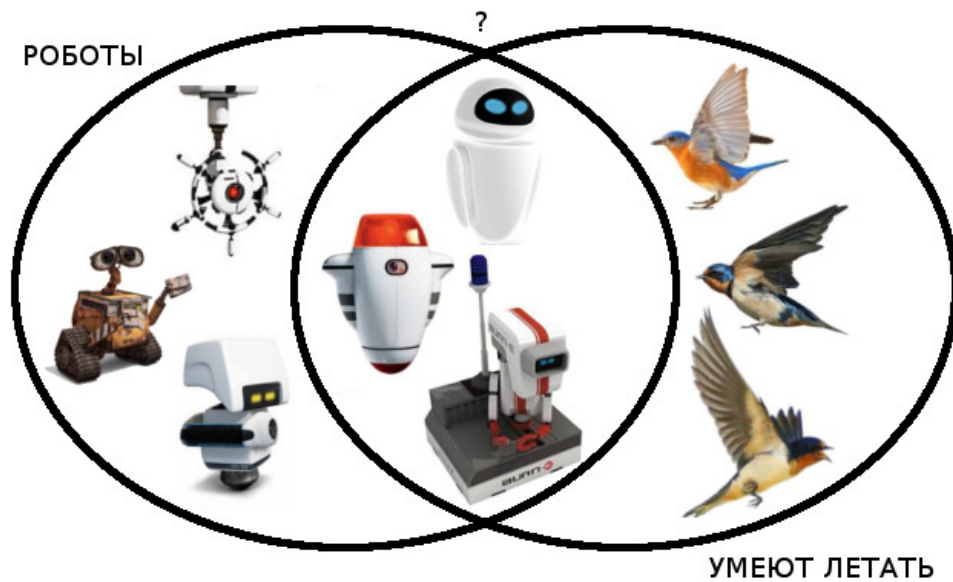
3. Как называется серия популярных игрушек, которые первоначально создавались американской компании «Hasbro»?

1. Трансформеры
2. Андроиды
3. Автоботы

4. Автобот Оптимус Прайм - это:

- 1) Трактор
- 2) Грузовик
- 3) Танк

5. Выбери того, кто неверно помещен в множество

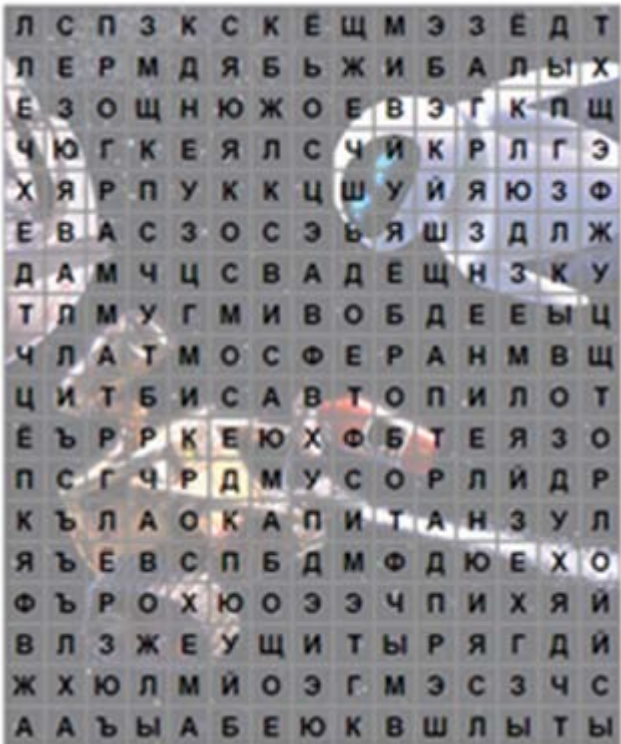




6. Героем, какого фильма является робот R2D2?

ОТВЕТ _____

7. Найди слова из списка:



1. РОБОТ
2. АТМОСФЕРА
3. КАПИТАН
4. АВТОПИЛОТ
5. МУСОР
6. КОСМОС
7. ПРОГРАММА
8. ЕВА
9. МИКРОСХЕМА
10. ЗАГРЯЗНЕНИЕ
11. ЗЕМЛЯ
12. ВОЗДУХ
13. ВАЛЛИ

8. Перечисли источники энергии робота:

ОТВЕТ: _____

9. Назовите имя робота-сгибальщика из популярного мультсериала «Футурама».

ОТВЕТ: _____

10. Валли встретил Еву и решил познакомиться.

Выбери из списка те свойства, которые являются ОБЩИМИ для Валли и Евы

- умеет летать
- белого цвета
- умеет говорить
- помогает людям
- является роботом
- умеет переносит предметы
- имеет внутренний отсек
- имеет программу



Спасибо за участие!!!!

Ответы

1. Назови части робота:

ОТВЕТ:

1.	датчик-камера
2.	корпус
3.	гусеницы
4.	основная микросхема
5.	манипулятор



2. Сопоставь роботов с их тенью

ОТВЕТ:

1	С
2	Е
3	В
4	Д
5	А

3. Как называется серия популярных игрушек, которые первоначально создавались американской компании «Hasbro»?

4. Трансформеры

4. Автобот Оптимус Прайм - это:

2) Грузовик

5. Выбери того, кто неверно помещен в множество

ОТВЕТ:



6. Героem, какого фильма является робот R2D2?

ОТВЕТ «Звездные войны»

7. Найди слова из списка:



1. РОБОТ
2. АТМОСФЕРА
3. КАПИТАН
4. АВТОПИЛОТ
5. МУСОР
6. КОСМОС
7. ПРОГРАММА
8. ЕВА
9. МИКРОСХЕМА
10. ЗАГРЯЗНЕНИЕ
11. ЗЕМЛЯ
12. ВОЗДУХ
13. ВАЛЛИ

8. Перечисли источники энергии робота:

ОТВЕТ: аккумулятор, батарея, солнечная батарея

9. Назовите имя робота-сгибальщика из популярного мультсериала «Футурама».

ОТВЕТ: **Бендер** (полное имя Бендер Сгибальщик Родригес (мекс. BenderBendingRodríguez), также Гибочный модуль № 22 (BendingUnit #22) — промышленный робот, предназначенный для сгибания металлических балок

10. Валли встретил Еву и решил познакомиться.

Выбери из списка те свойства, которые являются ОБЩИМИ для Валли и Евы

- умеет летать
- белого цвета
- умеет говорить
- помогает людям
- является роботом
- умеет переносит предметы
- имеет внутренний отсек
- имеет программу

Спасибо за участие!!!!