## МИНИСТЕРСТВО ПРОСВЕЩЕНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

# Министерство образования, науки и молодежной политики Краснодарского края Администрация муниципального образования Динской район МАОУ МО Динской район СОШ №21 имени Н.И.Горового

УТВЕРЖДЕНО	СОГЛАСОВАНО	РАССМОТРЕНО
Директор	Заместитель директора	руководитель ШМО
Владимирова Н.И	Рязанова А.А.	Бурлаков О.С.
ПС №1 от «30» 08 2023 г.		МО №1 от «29» 08 2023 г.

## ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ ОБЩЕРАЗВИВАЮЩАЯ ПРОГРАММА

## ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЙ НАПРАВЛЕННОСТИ

#### «ЛЕГО-РОБОТОТЕХНИКА»

Уровень программы: базовый

Срок реализации программы: 2 года: 68 ч. (1 год-34ч., 2 год -34ч.)

Возрастная категория: от 13 до 15 лет

Состав группы: 12-20 человек

Форма обучения: очная

Вид программы: модифицированная

Программа реализуется на бюджетной основе

**ID-номер Программы в Навигаторе:** 

Автор-составитель: Шириханова Светлана Викторовна Педагог дополнительного образования

# Раздел 1 «Комплекс основных характеристик образования: объем, содержание, планируемые результаты»

#### 1.1. Пояснительная записка

Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа «**Лего-робототехники**» (далее – Программа) реализуется по **технической направленности**. Программа предполагает в ходе изучения учащиеся развивать мелкую моторику кисти, логическое мышление, конструкторские способности, овладевают совместным творчеством, практическими навыками сборки и построения модели, получают специальные знания в области конструирования и моделирования, знакомятся с простыми механизмами.

Программа предусматривает активную исследовательскую деятельность учащихся с использованием оборудования " **Точки Роста**"

**Новизна:** концепция современного образования подразумевает, что в учебном процессе ведущую роль играет самостоятельный исследовательский ученический эксперимент. В ФГОС ООО указано, что одним из универсальных учебных действий, приобретаемых учащимися, становится умение «данной программы заключается в том, что в процесс обучения включена проектная деятельность (модуль) с использованием компьютерных технологий, аналитического анализа».

**Актуальность**: в современном мире роль робототехники непрерывно возрастает, так как она является основой научно — технического прогресса. Предлагаемой программы определяется запросом со стороны детей и их родителей на программы социально- педагогического развития подростковых школьников.

**Педагогическая целесообразность**: реализация программы курса «Лего-робототехники» с применением комплекта оборудования Центра образования технической направленности «Точка роста» даст возможность углублённого изучения отдельных тем, в том числе для развития естественно — научной, информационной и математической грамотности.

**Отличительные особенности**: программа курса «Лего-робототехники» реализуется на базе Центра образования естественно - научной направленности «Точка роста» с использованием оборудования для кабинета технологической лаборатории, полученного в рамках национального проекта «Современная школа».

**Адресат программы:** учащиеся 6-x-7-x классов, возраст 12-15 лет.

Уровень программы: базовый

Объем и сроки реализации: 68 часа, 2 учебных года

Формы обучения: очная

Режим занятий:

**6 класс -** 1 час в неделю, **7 класс -** 1 час в неделю,

## Особенности организации образовательного процесса:

В процессе работы ученики приобретают опыт решения как типовых, так инестандартных задач по конструированию, программированию, сбору данных. Подведение итогов работы проходит в форме презентаций, выставок, состязаний, конкурсов, конференций и т.п.

## 1.2. Цель и задачи программы

**Цель** - сформировать личность, способную самостоятельно ставить учебные цели, проектировать пути их реализации, контролировать и оценивать свои достижения, работать с разными источниками информации, оценивать их и на этой основе формулировать собственное мнение, суждение, оценку, заложить основы информационной компетентности личности, помочь обучающемуся, овладеть методами сбора и накопления информации, а также технологией ее осмысления, обработки и практического применения.

#### Задачи:

• развить творческие способности и логическое мышление детей;

- научиться создавать и конструировать механизмы и машины с электроприводом;
- расширить знания учащихся об окружающем мире, о мире техники;
- развить умение творчески подходить к решению задач;
- обучить основам моделирования и программирования, выявить программистские способности школьников
- развить коммуникативные способности учащихся, умение работать в паре и группе;
- развивать умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений.

#### 1.3. Содержание программы

#### Учебный план 6класс

<b>М</b> Наименование разделов и тем	Всего часов
1 Введение в робототехнику	3
2 Внакомство с роботами LEGO MINDSTORMS EV3 EDU.	7
3 Датчики LEGO MINDSTORMS EV3 EDU и их параметры.	6
4 УМК «Лунная Одиссея»	9
5 Решение конструкторских задач	11
6 Робототехника на полях	6
ВСЕГО	34

#### Содержание учебного плана

#### 1. Введение в робототехнику (3 ч)

Роботы. Виды роботов. Значение роботов в жизни человека. Основные направления применения роботов. Искусственный интеллект. Правила работы с конструктором LEGO. Управление роботами. Методы общения с роботом. Состав конструктора LEGO MINDSTORMS EV3. Визуальные языки программирования. Их основное назначение и возможности. Команды управления роботами. Среда программирования модуля, основные блоки.

## 2. Знакомство с роботами LEGO MINDSTORMS EV3 EDU. (7 ч)

Правила техники безопасности при работе с роботами-конструкторами. Правила обращения с роботами. Основные механические детали конструктора. Их название и назначение

Модуль EV3. Обзор, экран, кнопки управления модулем, индикатор состояния, порты. Установка батарей, способы экономии энергии. Включение модуля EV3. Запись программы и запуск ее на выполнение. Сервомоторы EV3, сравнение моторов. Мощность и точность мотора. Механика механизмов и машин. Виды соединений и передач и их свойства.

Сборка роботов. Сборка модели робота по инструкции. Программирование движения вперед по прямой траектории. Расчет числа оборотов колеса для прохождения заданного расстояния.

## 3.Датчики LEGOMINDSTORMSEV3 EDU и их параметры. (6 ч)

Датчики. Датчик касания. Устройство датчика. Практикум. Решение задач на движение с использованием датчика касания. Датчик цвета, режимы работы датчика. Решение задач на движение с использованием датчика цвета. Ультразвуковой датчик. Решение задач на движение с использованием датчика расстояния. Гироскопический датчик. Инфракрасный датчик, режим приближения, режим маяка.

Подключение датчиков и моторов. Интерфейс модуля EV3. Приложения модуля.

Представление порта. Управление мотором.

Проверочная работа № 1 по теме «Знакомство с роботами LEGO MINDSTORMS».

#### 4.УМК «Лунная Одиссея» (9 ч)

Программирование лунохода. Миссия лунохода. Загрузка ракеты-носителя Ангара. Вывод лунного модуля

на орбиту. Посадка лунного модуля на Луну. Создание лунной станции. Поиск лунохода. Создание космической станции на Луне. Спутники и астероиды.

## 5. Решение конструкторских задач (11 ч)

Маршрут по линии. Линия и домино. Решение роботом технических задач.

Захват домино одного цвета, сортировщик. Роботы сортировщики и их применение в повседневной жизни. Поля с сюжетом. Маршрут по черной линии с банками. Трасса с перекрестками. Робо-боулинг. Соревнования «Робо-Сумо». Правила и регламент соревнований. Проведение соревнований Робо-Сумо.

## 6. Робототехника на полях (6 ч)

Робот-сортировщик. Робот-уборщик. Робот-чистильщик.

## Тематическое планирование 6 класс

Nº	Наименование разделов и тем занятий	Кол- во часо в	Основные виды учебной деятельностиобучающихся	Основные направления воспитательн ой деятельности
1	Введение в робототехнику (3ч) Робототехника. История робототехники. Основные определения. Законы робототехники: три основных и дополнительный «нулевой» закон. Манипуляционные системы. Классификация роботов по сферам применения: промышленная, экстремальная, военная. Роботы в быту. Роботы-игрушки. Участие роботов в социальных проектах.	1	Слушают презентацию по робототехнике и истории развития робототехники.	Патриотическое воспитание, эстетическое воспитание, ценности научного познания, грудовое воспитание и профессиональ ное
2	Знакомство с конструктором LEGO. Среда программирования модуля. Блоки программы	1	Изучение деталей набора конструктора, Программиров ание блока управление простой программой «Подмигивание»	самоопределен ие.
3	Правила техники безопасности при работе с роботами, Правила общения с роботами. Основные механические детали конструктора. Их название и назначение. Блок управления LEGO EV3. Команды управления роботом. Обзор, экран, кнопки управления модулем, индикатор состояния, порты.	1	Изучение учащимися Блока управления. Подключение моторов и датчиков к портам, основные клавиши управленияроботом.	
	Знакомство с роботами LEGO MINDSTORMS EV3 EDU (7ч)			Ценности научного
4	Сервомоторы EV3, сравнение моторов. Мощность и точность мотора. Простая тележка	1	Программа для движения тележки по проводам. Добавляют 3й мотор и назначают емувращение по центральной кнопке.	познания, грудовое воспитание и профессиональ ное самоопределен ие, экологическое.
5	Зубчатые колеса. Промежуточное зубчатое колесо.		Изучают шестеренки в наборе, конструируютразличные схемы	

6	Переключение передач. Способыпередачи энергии через зубчатыешестеренки.  Червячная зубчатая передача.	1	зубчатых передач. Собирают и программируют модель робота, способного переключать шестерни и изменять скорость вращения выходного вала. Создают робота с червячным	
		1	механизмом. Работа в команде.	
7	Захват робота. Механические захваты. Области применения захватов. Сборкаробота с захватом.	1	Создают простой захвати программируют его. Второй захват расположенный на двигателес управлением кнопками от блока.	
8	Робот-манипулятор. Устройство робота-манипулятора. Виды манипуляторов.	1	Создают робота- манипулятора из 3х двигателей с захватом и программируют его.	
9	Шагающий робот. Типы, виды и отличия шагающих роботов. Примеры шагающих роботов Гиробой. Принцип работы, примеры в реальной жизни. Гироскутер. Датчик угла	1	Создают простую модель шагающего робота	
10	Сборка роботов. Сборка модели роботапо инструкции. Программирование движения вперед по прямой траектории. Расчет числа оборотов колеса для прохождения заданного расстояния.	1	Изучение основных принципов работы робота. Сборка учащимися робота по инструкции Написание простой программы дляизучения движения робота различными способами. Программируют платформу для движения по кругу разных диаметров	
	7 1		INDSTORMSEV3 раметры. (6ч)	
11	Датчик касания. Ультразвуковой датчик, Объекты и препятствия.	1	Программирование робота для уклоненияи объезда препятствий. Движение вдоль стены. Датчик касания, Ультразвуково й датчик.	Ценности научного познания, трудовое воспитание и профессиональ
12	Использование захвата. Захват на роботе. Программирование робота для выполнения технических задач с захватом.	1	Решение задач по перемещению объекта роботом из одной точки в другую.	ное самоопределен ие, экологическое.
13	Датчик линии, режимы работы датчика линии. Цвета и линии. Режимы работы датчика на роботе.	1	Программирование платформы робота для определения цвета и движения полинии. Изучение датчика линии,его режимов работы в разных условиях.	
14	Гироскопический датчик. Углы и шаблоны	1	Изучение гироскопического датчика	
15	Заводской робот. Виды роботов. Применение роботов в заводских условиях. Робот-вездеход. Применения зубчатых передачи при создании роботавездехода	1	Создают робота для подъема по наклонной поверхности под разными углами, работа в команде.	
16	Гонки роботов. Состав гоночного робота. Устройство приводов гоночного робота.	1	Команды придумывают своего робота исоревнуются в скорости прохождения прямой на время.	

	<b>УМК</b> «Л	унная (	Одиссея» (9ч)	
17	Работа 1. Программирование луноход	1	Выполнение учащимися задач по программированию робота для	Патриотическое
18	Работа 2. Миссия лунохода	1	решения учебных миссий по занятиям в области	воспитание,
19	Работа 3.Загрузка ракеты-носителя Ангара	1	«Роботы вКосмосе».	эстетическое воспитание, ценности
20	Работа 4. Вывод лунного модуля на орбиту	1		научного познания,
21	Работа 5. Посадка лунного модуля на Луну	1		грудовое воспитание и
22	Работа 6. Создание лунной станции	1		профессиональ ное
23	Работа 7. Поиск лунохода	1		самоопределен
24	Работа 8. Создание космической станции на Луне	1		ие.
25	Работа 9. Спутники и астероиды	1		
	Решение кон	структо	рских задач (11ч)	
26	Линия и домино. Решение роботом технических задач.	1	Конструируютробота для движения по линии. Справаот линии расположены доминошки в хаотичном порядке цветов. Робот должен сбить черные доминошки и проехать дальше.	Ценности научного познания, грудовое воспитание и профессиональ ное самоопределение,
27	Захват домино одного цвета, сортировщик. Роботы сортировщики и ихприменение в повседневной жизни.	1	Программирование робота для захвата нужных доминошек двигая по алгоритму.	экологическое.
28	Поля с сюжетом. Маршрут по чернойлинии с банками. Трасса с перекрестками. Робо-боулинг.	1	Сборка сюжетных миссий дляполей. Использованиесюжетных полей и полей с намеченнымитрассами для выполнения задач роботом.	
29	Соревнования «Робо-Сумо». Правила ирегламент соревнований.	1	Обзор соревнований по Робо- Сумо. Конструирование роботов- сумоистов. Соревнованиямежду роботами.	
30	Проведение соревнований Роб- Сумо	1	Учащиеся соревнуются несколько раундов по «Робо-Сумо»со разными роботами.	
	Роботот	ехника	на полях (6ч)	
31	Робот-сортировщик	1	Ученики в командах учатся создавать и программировать своего робота для выполнения задач по полю с миссиями	Ценности научного познания, грудовое воспитание и
32	Робот-уборщик	1	Программирование учащимися робота для уборки предметов одного цвета.	профессиональ ное самоопределение,
33	Робот-чистильщик	1	Программирование учащимися робота для уборки предметов, двигаясь полинии.	экологическое
34	Робототехника. Основы конструирования.	1	Отвечают навопросы, работают с текстом. Учатся слушать и понимать других; изучают навыки	

программирования, расчетов и конструирования.  умению строить речевое высказывание в соответствии с поставленными	
задачами.	

#### Учебный план 7 класс

№ п/п	Название раздела	Кол-вочасов
1.	Введение в робототехнику. Знакомство с конструкторами компании ЛЕГО.	3
2.	Конструирование роботов. Программирование роботов. Тестирование программ.	14
3.	Проектная работа.	4
4.	Конструирование роботов высокой сложности.	13
Всего		34

## Содержание учебного плана

1. **Введение в робототехнику**. Знакомство с конструкторами компании ЛЕГО. (Зчаса)

Робот. Робототехника. Конструктор. Конструирование. Набор LEGO Mindstorms NXT. Датчики конструкторов LEGO. Аппаратный и программный состав конструктора. Сервомотор NXT.

2. **Конструирование роботов.** Программирование роботов. Тестирование программ. (14 часов)

Робот «Пятиминутка». Программное обеспечение. Среда программирования. Робот «Трехколесный бот». Робот «Бот-внедорожник». Робот «Сумоист». Соревнования WRO («Всемирная олимпиада роботов»).

3. Проектная работа. (4 часа)

Моделирование. Технические и конструкторские проекты. Презентация деятельности. Публичная публикация изобретений.

4. Конструирование роботов высокой сложности. (13 часов)

Тематическое планирование

	Наименование разделов и тем занятий	Кол- во часо в	Основные виды учебной деятельностиобучающихся	Основные направления воспитательной деятельности
Зведе	ние в робототехнику. Знакомство с констру	кторамі	и компании ЛЕГО(3 часа)	
	Введение в робототехнику	1	Спортивная робототехника. В т.ч бои роботов (неразрушающие). Конструкторы и «самодельные» роботы.	Ценности научного познания, трудовое воспитание и профессиональ ное самоопределение, экологическое.
2.	Конструкторы компании ЛЕГО	1	Изучение деталей набора конструктора, Программиров ание блока управление простой программой «Подмигивание»	
3.	Знакомимся с набором Lego Mindstorms NXT2.0 сборки 8547	1	Изучение учащимися Блока управления. Подключение моторов и датчиков к портам, основные клавиши управленияроботом.	
Констр	руирование роботов. Программирование роб	ботов. Те		
•••	Кнструирование первого робота	1	Собираем первую простейшую модельробота.	Ценности научного познания, трудовое
	Изучение среды управления и программирования	1	Краткое изучение программного обеспечения, изучение среды программирования и управления. Собираемробота "Линейный ползун".	воспитание и профессиональ ное самоопределение экологическое
6.	Программирование робота	1	Разработка программ для выполнения поставленных задач.	
7.	Конструируем более сложногоробота	1	Создаём и тестируем "Трёхколёсного бота".	
8.	Программирование более сложногоробота	1	Разработка программ для выполнения поставленных задач. Собираем и программируем "Ботвнедорожник"	
9.	Собираем гусеничного бота по инструкци и конструируирование гусеничного бота	1	Создаём и тестируем"Гусеничного бота".	
	Собираем гусеничного бота по инструкци и конструируирование гусеничного бота	1	Создаём и тестируем"Гусеничного бота".	
	Тестирование Собираем по инструкции робота- сумоиста	1 1	Собираем робота поинструкции: бот - сумоист. Тестируем собранного робота.	
13	Соревнование «роботов- сумоистов»	1	Собираем по памяти навремя робота-сумоиста. Устраиваем соревнования.	
14	Анализ конструкций победителяи призёровсоревнования по «Робосумо»	1	Необходимо изучить конструкции, выявитыплюсы и минусы бота.	
15	робототехнике	1	Самостоятельно найти и смастерить конструкциюробота, которая сможет выполнять задания олимпиады.	
	Конструир уем роботак соревнованиям по робототехнике	1	Самостоятельно найти и смастерить конструкциюробота, которая сможет выполнять задания олимпиады.	
	Конструир уем роботак соревнованиям по робототехнике	1	Самостоятельно найти и	

		смастерить конструкциюробота, которая сможет выполнять задания олимпиады.	
роектная работа (4 часа)		вадания олимпиады.	1
18Разработкапроектов по группам	1	Научиться пошагово составлять технические/конструкторские проекты.	Ценности научного познания, трудовое воспитание и профессиональ
19 Разработкапроектов по группам	1	Научиться пошагово составлять технические/конструкторские проекты.	ное самоопределение экологическое
20 Разработкапроектов по группам	1	Научиться пошагово составлять технические/конструкторские проекты.	
21 Разработкапроектов по группам	1	Научиться пошагово составлять технические/конструкторские	
 энструирование роботов высокой сложности(13ча	сов)	проекты.	<u> </u>
22 Свободныйурок. Сбор готовой модели на выбор	1	Сбор и исследованиеодной из моделей роботов на выбор. Закрепить навыки конструирования по готовым инструкциям. Изучить программы.	Ценности научного познания, трудовое воспитание и профессиональ ное самоопределение экологическое.
23 Конструируем 4-х колёсного или гусеничного робота	1	Собрать по инструкции робота, изучить его возможности и программу. Придумать и собрать робота. Самостоятельно	
24 Конструируем 4-х колёсного или гусеничного робота	1	запрограммироватьробота.  Собрать по инструкции робота, изучить его возможности и программу. Придумать и собрать робота.  Самостоятельно	
25 Конструируем 4-х колёсного или гусеничного робота	1	запрограммироватьробота.  Собрать по инструкции робота, изучить его возможности и программу. Придумать и собрать робота.  Самостоятельно запрограммироватьробота.	
26 Контрольное тестирован ие	1	Собираем робота-богомола МАНТИ	
27 Собираемробота- богомола	1	Программируем робота-богомола МАНТИ	1
28 Собираемробота- богомола	1	Собираем и программируем робота-богомола МАНТИ	
29 Собираемробота высокой сложности	1	Собираем роботаАЛЬФАРЕКСА (ALFAREX)	
30 Собираемробота высокой сложности	1	Программируем робота АЛЬФАРЕКСА (ALFAREX)	
31Программирование робота высокой сложности	1	Программируем робота АЛЬФАРЕКСА	1
32 Показательное выступлен ие	1	Показательный урок: демонстрируем робота, запускаем программу, показываем возможности движения.	
33 Свободноемоделирование	1	Собираем любую пожеланию модель.	1

34 Свободноемоделирование.	1	Собираем любую по	
Резервныйурок		желанию модель.	
		Резервный урок.	

#### 1.4.Планируемые результаты

Изучение робототехники в курсе внеурочной деятельности направлено на достижение личностных, метапредметных и предметных образовательных результатов.

#### 1. Гражданское воспитание:

- готовность к активному участию в обсуждении общественно-значимых и этических проблем, связанных с практическим применением достижений робототехники;
  - осознание важности морально-этических принципов в деятельности учёного.

#### 2. Патриотическое воспитание:

- проявление интереса к истории и современному состоянию российской робототехники;
  - ценностное отношение к достижениям российских учёных.

#### 3. Духовно - нравственное воспитание:

- осознание социальных норм и правил межличностных отношений в коллективе, готовность к разнообразной совместной деятельности при выполнении учебных, познавательных задач, создании учебных проектов, стремление к взаимопониманию и взаимопомощи в процессе этой учебной деятельности;
- готовность оценивать своё поведение и поступки своих товарищей с позиции нравственных и правовых норм с учётом осознания последствий поступков.

#### 4. Эстетическое воспитание:

- восприятие эстетических качеств науки: её гармоничного построения, строгости, точности, лаконичности.

#### 5. Ценности научного познания:

- осознание ценности науки как мощного инструмента познания мира, основы развития технологий, важнейшей составляющей культуры;
- развитие научной любознательности, интереса к исследовательской деятельности.

#### 6. Физическое воспитание и формирование культуры здоровья:

- осознание ценности безопасного образа жизни в современном технологическом мире, важности правил безопасного поведения на транспорте, на дорогах, с электрическим и тепловым оборудованием в домашних условиях;
- сформированность навыка рефлексии, признание своего права на ошибку и такого же права у другого человека.

#### 7. Трудовое воспитание:

- активное участие в решении практических задач (в рамках семьи, школы, города, края) технологической и социальной направленности;
  - интерес к практическому изучению профессий, связанных с робототехникой.

#### 8. Экологическое воспитание:

- ориентация на применение знаний для решения задач в области окружающей среды, планирования поступков и оценки их возможных последствий для окружающей среды;

- осознание глобального характера экологических проблем и путей их решения.

## Метапредметные:

- обучение основам 3D моделирования, приобретение навыков геометрических построений, владения математической терминологией, использования его для описания предметов окружающего мира, пространственных представлений и изобразительных умений.
- изучение различных естественнонаучных тем, получение знания о естественной среде обитания животных в процессе сборки роботизированных моделей, изучая то, как различные условия обитания определяют основные потребности животных;
- развитие навыков повествования, написания технических статей и работ, сочинения историй, пояснения методов решения, обобщения полученных результатов, выдвижения гипотез;
- использование программного обеспечения, проектирование и сборка рабочей модели, целенаправленное применение цифровых технологий, систематизация, объяснение идей при помощи цифровых технологий;
- применение ИКТ для систематизации мышления. Анализ задач в терминах алгоритмики, практический опыт по написанию компьютерных программ для решения различных задач.

## В ходе изучения курса выпускник научиться:

- основам принципов механической передачи движения;
- работать по предложенным инструкциям;
- основам программирования;
- доводить решение задачи до работающей модели;
- творчески подходить к решению задачи;
- работать над проектом в команде, эффективно распределять обязанности;
- излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений.

#### Раздел № 2 «Комплекс организационно-педагогических условий, включающий формы аттестации»

## 2.1. Календарный учебный график программы

Учебный период: с 15.09.2023г. до 25.05.2024г

#### 2.2. Условия реализации программы

**Материально-техническое обеспечение:** занятия проводятся на базе Центра образования естественно - научной направленности «Точка роста» с использованием оборудования для кабинета практическая лаборатория, полученного в рамках национального проекта «Современная школа».

Техническое оснащение: компьютер, принтер, интернет

Программное обеспечение: Releon

#### 2.3. Формы аттестации: собеседование

Формы отслеживания и фиксации образовательных результатов, формы предъявления и демонстрации образовательных результатов - защита творческих проектов

**Оценочные материалы:** комплект контрольно-измерительных **материалов**, позволяющих определить достижение учащимися. Формы оценивания достижений обучающихся: дневник педагогических наблюдений, папки развития, диагностические карты, зачетные и личные учебные книжки и так далее. Примером такого оценивания может служить портфолио.

#### Диагностическая карта

промех	куточного у	/ровня те	еоретиче	ских знаний, г	ірактиче	ских ум	иений и навыков	
Объеді	инение							
Ф.И.О.	педагога д	ополнит	ельного (	образования _				
год обу	учения	_ № гру	ппы					
№ п/п		Teope	тическая	подготовка	Пр	эактиче	еская подготовка	
	имя учащегося	Теоретические знания		Владение специальной терминологи ей	Практические умения и навыки		Владение специальным оборудованием, техникой безопасности	
		В	С	Н	В	С	Н	
Всего	аттестовано	уч	ащихся					
Из них	по результ	атам атт	естации	показали:				
Теорет	ическая под	цготовка	,					
высоки	ий уровень	чел.	%	от общего кол	ичества у	учащих	ся	
средни	ий уровень	чел.	%	от общего кол	пичества	учащи	хся	
низкий	і уровень	чел	% от о	бщего количес	ства учап	цихся		
Практическая подготовка								
высоки	ий уровень	чел	%	от общего кол	ичества	учащих	хся	
средни	й уровень _	чел.	% c	от общего колі	ичества у	<b>ч</b> ащих	ся	
низкий	і уровень _	чел.	% o	т общего коли	чества у	чащихс	ея	

#### Критерии оценки уровня теоретической подготовки:

высокий уровень (В) – учащийся освоил на 80-100% объём знаний, предусмотренных образовательной программой за конкретный период; специальные термины употребляет осознанно и в полном соответствии с их содержанием;

средний уровень (C) – объём усвоенных знаний составляет 50-80%; сочетает специальную терминологию с бытовой;

низкий уровень (H) – учащийся овладел менее чем 50% объёма знаний, предусмотренных образовательной программой, как правило, избегает употреблять специальные термины.

## Критерии оценки уровня практической подготовки:

высокий уровень (B) — учащийся овладел на 80-100% умениями и навыками, предусмотренными образовательной программой за конкретный период; работает с оборудованием самостоятельно, не испытывает особых трудностей; выполняет практические задания с элементами творчества;

средний уровень (С) – объём усвоенных умений и навыков составляет 50-80%; работает с оборудованием с помощью педагога; в основном, выполняет задания на основе образца;

низкий уровень (H) — учащийся овладел менее чем 50%, предусмотренных умений и навыков, испытывает серьёзные затруднения при работе с оборудованием, в состоянии выполнять лишь простейшие практические задания педагога.

#### 2.4.Список литературы

Копосов Д.Г. Первый шаг в робототехнику: практикум для 5-6 классов. — М.:БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012. - 286c.: ил. ISBN 978-5-9963-2544-5

Копосов Д.Г. Первый шаг в робототехнику: рабочая тетрадь для 5-6 классов. — М.:БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012.-87c. ISBN 978-5-9963-0545-2

Злаказов А.С. Уроки Лего-конструирования в школе: методическое пособие. – М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2011. - 120c.: ил. ISBN 978-5-9963-0272-7

CD. ПервоРобот Lego WeDo. Книга для учителя.

5. Автоматизированные устройства. ПервоРобот. Книга для учителя. LEGO Group, перевод ИНТ, - 134 с., ил. Интернет – ресурсы: www.int-edu.ru

http://strf.ru/material.aspx?d\_no=40548&CatalogId=221&print=1

http://masters.donntu.edu.ua/2010/iem/bulavka/library/translate.htm

http://www.nauka.vsei.ru/index.php?pag=04201008

http://edugalaxy.intel.ru/index.php?automodule=blog&blogid=7&showentry=1948

http://legomet.blogspot.com

http://www.memoid.ru/node/Istoriya\_detskogo\_konstruktora\_Lego

http://legomindstorms.ru/2011/01/09/creation-history/#more-5

<b>М</b> Наименование разделов и тем	Всего часов
1 Введение в робототехнику	3
2 Знакомство с роботами LEGO MINDSTORMS EV3 EDU.	7
3 Датчики LEGO MINDSTORMS EV3 EDU и их параметры.	6
4 УМК «Лунная Одиссея»	9
5 Решение конструкторских задач	11
6 Робототехника на полях	6
ВСЕГО	34

## ТЕМАТИЧЕСКОЕ ПЛАНИРОВАНИЕ

№	Наименование разделов и тем занятий	Кол-во часов	Обору до вание	Основные виды учебной деятельности обучающихс я	Основные направления воспитатель ной деятельности
1	Введение в робототехнику (3ч) Робототехника. История робототехники. Основные определения. Законы робототехники: три основных и дополнительный «нулевой» закон. Манипуляционные системы. Классификация роботов по сферам применения: промышленная, экстремальная, военная. Роботы в быту. Роботы-игрушки. Участие роботов в социальных проектах.	1	Наб op LE GO Mindsto rms, ноутбук , мышь, демонст ра ционны	Слушают презентацию по робототехнике и истории развития робототехники.	Патриотическое воспитание, эстетическое воспитание, ценности научного познания, трудовое воспитание и профессиональ ное
2	Знакомство с конструктором LEGO. Среда программирования модуля. Блоки программы	1	й экран	Изучение деталей набораконструктора, Программирование блока управление простой программой «Подмигивание»	самоопределен ие.
3	Правила техники безопасности при работе с роботами, Правила общения с роботами. Основные механические детали конструктора. Их название и назначение. Блок управления LEGO EV3. Команды управления роботом. Обзор, экран, кнопки управления модулем, индикатор состояния, порты.	1		Изучение учащимися Блока управления. Подключениемоторов и датчиков к портам, основные клавиши управленияроботом.	
	Знакомство с роботами LEGO MINDSTORMS EV3 EDU (7ч)		Наб ор		Ценности научного
4	Сервомоторы EV3, сравнение моторов.	1	LE GO Mindstor m	Программа для	познания,

	Мощность и точность мотора. Простая тележка		s, ноутбук, мышь, демонстр ационный экран.	движения тележки по проводам. Добавляют 3й мотор и назначают емувращение по центральной кнопке.	трудовое воспитание и профессиональ ное самоопределен ие, экологическое.
5	Зубчатые колеса. Промежуточное зубчатое колесо. Переключение передач. Способы передачи энергии через зубчатые шестеренки.	1		Изучают шестеренки в наборе, конструируют различные схемы зубчатых передач. Собирают и программируют модель робота, способного переключать шестерни и изменять скорость вращения выходного вала.	
6	Червячная зубчатая передача.	1	_	Создают робота с червячным механизмом.Работа в команде.	
7	Захват робота. Механические захваты. Области применения захватов. Сборка робота с захватом.	1		Создают простой захвати программируют его. Второй захват расположенный на двигателес управлениемкнопками от блока.	
8	Робот-манипулятор. Устройство робота- манипулятора. Виды манипуляторов.	1		Создают робота- манипулятора из 3х двигателей с захватом и программируют его.	
9	Шагающий робот. Типы, виды и отличия шагающих роботов. Примеры шагающих роботов Гиробой. Принцип работы, примеры в реальной жизни. Гироскутер. Датчик угла	1		Создают простую модель шагающего робота  Создают модель по инструкции.	

			T	_	
				Изучение основных принципов работы робота. Сборка	
10	Сборка роботов. Сборка модели робота по инструкции. Программирование движения вперед по прямой траектории. Расчет числа оборотов колеса для прохождения заданного расстояния.	1		учащимися робота по инструкции Написание простой программы для изучения движения робота различными способами. Программируют платформу для движения по кругу разных диаметров.	
	Датчики LEGOMINDSTORMSEV3 EDU и их параметры. (6ч)		Набор LEGO		Ценности научного
11	Датчик касания. Ультразвуковой датчик, Объекты и препятствия.	1	Mindstorm s, ноугбук, мышь.	Программирование робота для уклонения и объезда препятствий. Движение вдоль стены. Датчик касания, Ультразвуково й датчик.	познания, трудовое воспитание и профессиональ ное самоопределен ие, экологическое.
12	Использование захвата. Захват на роботе. Программирование робота для выполнения технических задач с захватом.	1		Решение задачпо перемещению объекта роботом из одной точки в другую.	
13	Датчик линии, режимы работы датчика линии. Цвета и линии. Режимы работы датчика на роботе.	1		Программирование платформы робота для определения цвета и движения полинии. Изучение датчика линии,его режимов работы в разных условиях.	
14	Гироскопический датчик. Углы и шаблоны	1		Изучение гироскопического датчика	
15	Заводской робот. Виды роботов. Применение роботов в заводских условиях.	1		Создают робота для подъема по	

	Робот-вездеход. Применения зубчатых передачи при создании робота-вездехода.			наклонной поверхности под разными углами, работа в команде. Создают робота для подъема по наклонной поверхности под разными углами, работа в команде.	
16	Гонки роботов. Состав гоночного робота. Устройство приводов гоночного робота.	1		Команды придумывают своего робота исоревнуются в скорости прохождения прямой на время.	
	УМК «Лунная Одиссея» (9ч)		УМК		Патриотическое
17	Работа 1. Программирование лунохода	1	«Ленная		воспитание,
18	Работа 2. Миссия лунохода	1	Одиссея»	Выполнение	эстетическое
19	Работа 3.Загрузка ракеты-носителя	1	Поле	учащимися задач по	воспитание,
19	Ангара	1	«Лунная	программированию	ценности
20	Работа 4. Вывод лунного модуля на	1	одиссея»,	робота длярешения	научного
20	орбиту	1	Поле	учебных миссий по	познания,
21	Работа 5. Посадка лунного модуля на	1	«Планета	занятиям в области	трудовое
	Луну	1	Земля»,	«Роботы в	воспитание и
22	Работа 6. Создание лунной станции	1	Набор	Космосе».	профессиональ
23	Работа 7. Поиск лунохода	1	LEGO		ное
24	Работа 8. Создание космической станции	1	Mindstorms, ноутбук,		самоопределен
	на Луне	1	ноугоук,		ие.
25	Работа 9. Спутники и астероиды	1	мышь.		
	Решение конструкторских задач (11ч)		Набор		Ценности
26	Маршрут по линии	1	LEGO Mindstorm s, ноутбук, мышь, демонстра ционный экран	Используют стандартную платформу с датчиками линии и датчиком цвета. Программируют робота для движения по линии с поворотами.	научного познания, трудовое воспитание и профессиональ ное самоопределен ие, экологическое.

27	Линия и домино. Решение роботом технических задач.	2		Конструируютробота для движения по линии. Справаот линии расположены доминошки в хаотичном порядке цветов. Робот должен сбить черные доминошки и проехать дальше.	
28	Захват домино одного цвета, сортировщики и их применение в повседневной жизни.	2		Программирование робота для захвата нужных доминошек двигая по алгоритму.	
29	Поля с сюжетом. Маршрут по черной линии с банками. Трасса с перекрестками. Робо-боулинг.	2		Сборка сюжетных миссий дляполей. Использование сюжетных полей и полей с намеченными трассами для выполнения задач роботом.	
30	Соревнования «Робо-Сумо». Правила и регламент соревнований.	2		Обзор соревнований по Робо-Сумо. Конструирование роботов- сумоистов. Соревнованиямежду роботами.	
31	Проведение соревнований Робо-Сумо	2		Учащиеся соревнуются несколько раундов по «Робо-Сумо»со разными роботами.	
	Робототехника на полях (6ч)		Набо		Ценности
32	Робот-сортировщик	2	р LEG O Mindstor ms, ноутбук, мышь.	Ученики в командах учатся создавать и программирова	научного познания, трудовое воспитание и профессиональ

	<u> </u>		Потя	Tr anagra mañama 1117	****
			Поля с	ть своего робота для выполнения задач по полю	ное самоопределен
			сюжетами	с миссиями	ие,
			, демонстра	СМИССИЯМИ	экологическое.
			ционный		Skolloi ii leekoe.
			экран.	Программирование	
			1	учащимися робота для уборки	
				предметов	
33	Робот-уборщик	2		одного цвета.	
				Перевоздания ополуча	_
				Программирование учащимися робота для уборки	
				предметов,	
	7.5			двигаясь полинии.	
34	Робот-чистильщик	2			
				0	
				Отвечают навопросы, работают с текстом.	
				Учатся слушать и понимать	
				других; изучают навыки	
				программирования, расчетов и	
				конструирования.	
				умению строить речевое	
				высказывание в соответствии с	
ИТ				поставленными	
ОΓ	Робототехника.			задачами.	
$\mathbf{O}$	Основы	42			
	конструирован ия.				
	****				
	1				I

№ п/п	Название раздела	Кол-во
		часов
1.	Введение в робототехнику. Знакомство с	3
	конструкторами компании ЛЕГО.	
2.	Конструирование роботов. Программирование	14
	роботов. Тестирование программ.	
3.	Проектная работа.	4
4.	Конструирование роботов высокой сложности.	13
Всего		34

Возраст детей и их психологические особенности

Программа рассчитана на 1 год (68 часов) обучения.

Возраст обучающихся - с 11 до 15 лет.

Продолжительность занятий -2 часа (по 45 минут)

Количество обучающихся группы – 10 - 12 человек.

В основе обучающего материала лежит изучение основных принципов механической передачи движения и элементарное программирование. Работая индивидуально, парами, или в командах, учащиеся школьного возраста могут учиться создавать и программировать модели, проводить исследования, составлять отчёты и обсуждать идеи, возникающие во время работы с этими моделями.

На каждом уроке, используя привычные элементы LEGO, а также мотор и датчики, ученик конструирует новую модель, посредством USB-кабеля подключает ее к ноутбуку и программирует действия робота. В ходе изучения учащиеся развивают мелкую моторику кисти, логическое мышление, конструкторские способности, овладевают совместным творчеством, практическими навыками сборки и построения модели, получают специальные знания в области конструирования и моделирования, знакомятся с простыми механизмами.

Ребенок получает возможность расширить свой круг интересов и получить новые навыки в таких предметных областях, как Естественные науки, Грамотность, Технология, Математика, Конструирование, Развитие речи.

## Новизна

Базовый набор конструктора LEGO WeDo и специальное программное обеспечение являются средством для достижения целого комплекса образовательных задач:

- развитие творческого мышления при создании действующихмоделей;
- развитие внимания иаккуратности;
- развитие словарного запаса и навыков общения при объяснении работымодели;
- установление причинно-следственных связей;
- анализ результатов и поиск новыхрешений;
- коллективная выработка идей, упорство при реализации некоторых из них;

- экспериментальное исследование, оценка (измерение) влияния отдельныхфакторов;
- проведение систематических наблюдений иизмерений;
- практическое изучение различных математическихпонятий;
- использование таблиц для отображения и анализаданных;
- написание и воспроизведение сценария с использованием модели для наглядности и эмоциональностиэффекта;
- развитие мелкой мускулатуры пальцев и моторики кисти рук учащегося.

Реализация этой программы в рамках начальной школы помогает развитию коммуникативных навыков учащихся за счет активного взаимодействия детей в ходе групповой проектной деятельности, развивает техническое мышление при работе с 3D редактором LEGO и набором LegoEducationWeDo, так же обучает начальным навыкам программирования.

- <u>Актуальность</u> предлагаемой программы определяется запросом со стороны детей и их родителей на программы социально- педагогического развития подростковых школьников.
- <u>-Новизна</u> данной программы заключается в том, что в процесс обучения включена проектная деятельность (модуль) с использованием компьютерных технологий, аналитического анализа.

<u>Курс разработан</u> для расширения знаний по робототехнике обучающихся 11-15лет. Каждый учащийся стоит перед выбором профессии, и данный курс сможет помочь обучающимся сделать правильный выбор.