

**Муниципальное автономное общеобразовательное учреждение
муниципального образования Динской район
«Средняя общеобразовательная школа № 39 имени Героя Советского
Союза Николая Павловича Жугана»**

Рассмотрено на заседании

ШМО

Протокол № 1

от «29» августа 2024г.

Согласовано

Методист

_____ Н.Б.Арутюнян

«29» августа 2024г

« УТВЕРЖДАЮ»

Директор МАОУ МО Динской
район

СОШ № 39 имени Н.П. Жугана

_____ Е.В. Мороз

Протокол №1 от «30» августа
2024г.



**Рабочая программа
дополнительного образования технологической
направленности «Робототехника»**

Ст. Воронцовская
2024 г.

Пояснительная записка

Учебный курс программы дополнительного образования «Робототехника КПМИС (базовый уровень)» предназначен для начинающих и не требует специальных входных знаний. Робототехнический конструктор на базе КПМИС – это образовательное решение, позволяющее показать все базовые принципы робототехники и воплотить в реальности самые смелые идеи.

Содержание программы направлено на формирование у детей начальных научно-технических знаний, профессионально-прикладных навыков и создание условий для социального, культурного и профессионального самоопределения, творческой самореализации личности ребенка в окружающем мире.

Актуальность программы. Робототехника является перспективной областью для применения образовательных методик в процессе обучения за счет объединения в себе различных инженерных и естественнонаучных дисциплин. Программа даёт возможность обучить детей профессиональным навыкам в области робототехники и предоставляет условия для проведения педагогом профориентационной работы. Кроме того, обучение по данной программе способствует развитию творческой деятельности, конструкторско-технологического мышления детей, приобщает их к решению конструкторских, художественно-конструкторских и технологических задач.

Новизна данной дополнительной образовательной программы заключается в том, что по форме организации образовательного процесса она является модульной.

Возраст детей, участвующих в реализации данной дополнительной образовательной программы, колеблется от 9 до 17 лет.

Сроки реализации программы: 1 год. В группе 5-7 человек

5-6 классы-2 раза в неделю

7-8 классы 2 раза в неделю

9 класс- 2 раза в неделю

Цель образовательного курса: введение в начальное инженерно-техническое конструирование и основы робототехники с использованием робототехнического образовательного конструктора на базе КПМИС.

Задачи образовательного курса:

- ознакомить с конструктивным и аппаратным обеспечением платформы на базе КПМИС: сенсорами, контроллером робота и их функциями;
- дать первоначальные знания о конструкции робототехнических устройств;
- научить приемам сборки и программирования с использованием робототехнического образовательного конструктора на базе КПМИС;
- обучить проектированию, сборке и программированию устройства;
- способствовать формированию творческого отношения к выполняемой работе;
- воспитывать умение работать в коллективе, эффективно распределять обязанности;
- развивать творческую инициативу и самостоятельность;
- развивать психофизиологические качества обучающихся: память, внимание, способность логически мыслить, анализировать, концентрировать внимание на главном;
- развивать умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений.

Содержание курса программы

Программа дополнительного образования ориентирована на изучение основ конструирования и программирования с использованием робототехнического образовательного конструктора на базе КПМИС. Объём программы составляет 140 часов.

Содержание курса представлено в составе пяти модулей: «Состав образовательного робототехнического модуля», «Работа с основными устройствами и комплектующими», «Разработка моделей робота», «Сборка робота на базе КПМИС», «Сборка робота на мобильной платформе».

№	Название оборудования	Инвентарный номер
1	Компьютер	
2	Компьютерная мышь	
3	Конструктор «КПМИС»	41012800003
4	Конструктор «КПМИС»	41012800004
5	Конструктор «КПМИС»	41012800005

Учебный план программы ДОП «Робототехника КПМИС»

№ п/п	Название модуля	Количество часов		
		Всего	Теория	Практика
1	Состав образовательного модуля	13	7	6
2	Работа с основными устройствами и комплектующими	12	3	9
3	Разработка моделей робота	5	1	4
4	Сборка робота на базе КПМИС	4	0	4
	Всего	34		

Модуль 1 «Состав образовательного робототехнического модуля»

Реализация этого модуля направлена на ознакомление обучающихся с конструктивным и аппаратным обеспечением платформы на базе КПМИС: сенсорами и датчиками, контроллером робота и их функциями.

Модуль разработан с учетом личностно-ориентированного подхода и составлен так, чтобы каждый обучающийся имел возможность свободно выбрать конкретный объект работы, наиболее интересный и приемлемый для него.

Цель модуля: ознакомление с составом образовательного робототехнического модуля платформы на базе КПМИС.

Задачи модели:

- изучить назначение компонентов;
- научить строить простейшие модели;
- научить решать задачи конструктивного характера по изменению вида и способа соединения деталей: на достраивание, придание новых свойств конструкции;

– научить правилам организации рабочего места и правилам безопасной работы.

**Учебно-тематический план модуля «Состав образовательного
робототехнического модуля»**

№ п/п	Наименование темы	Кол-во часов			Формы аттестации/кон троля
		Всего	Теория	Практика	
1	Вводный урок	1	1	-	Устный опрос
2	Конструктивные элементы и комплектующие конструкторов на базе КПМИС	2	1	1	Тест
3	Исполнительные механизмы конструкторов на базе КПМИС	2	1	1	Тест
4	Базовые принципы проектирования роботов	2	1	1	Устный опрос
5	Программируемый контроллер	2	1	1	Устный опрос
6	Основы работы в ArduinoIDE	2	1	1	Устный опрос, проверка алгоритма
7	Программирование контроллеров Arduino	2	1	1	Проверка алгоритма
	Итого:	25	8	17	

Освоение данного модуля позволит формированию у обучающихся следующих компетенций: способность анализировать устройство изделия, выделять детали, их форму, определять взаимное расположение, виды соединения деталей и программировать контроллер Arduino.

Модуль 2 «Работа с основными устройствами и комплектующими»

Данный модуль направлен на ознакомление обучающихся с датчиками и сенсорами, их функциями и программирование. Обучающиеся будут проводить конструирование механизмов, простейших роботов, позволяющих решать 6 конкретные задачи с помощью стандартных простых механизмов и материального конструктора.

Цель модуля: ознакомление с основными устройствами и комплектующими робототехнического набора.

Задачи модуля:

- изучить комплектующие набора: состав, назначение, применение;
- научить различать датчики и их применение в составе комплекса;
- научить простейшим правилам организации рабочего места и безопасной работы.

Учебно-тематический план модуля «Работа с основными устройствами и комплектующими»

№ п/п	Наименование темы	Количество часов			Форма аттестации
		Всего	Теория	Практика	
1	Подключение и работа с тактильными датчиками, концевыми выключателями и кнопками	1	-	1	Проверка алгоритма, запуск робота
2	Подключение и работа с датчиком освещенности	1	-	1	Проверка алгоритма, запуск робота
3	Подключение и работа с ИК-датчиком линии	1	-	1	Проверка алгоритма, запуск робота
4	Подключение управления моторами	1	-	1	Проверка алгоритма, запуск робота
5	Подключение и управление сервоприводом	1	-	1	Проверка алгоритма, запуск робота
6	Подключение и работа с УЗ-сонаром	2	1	1	Проверка алгоритма, запуск робота
7	Подключение и работа с оптическим энкодером	2	1	1	Проверка алгоритма,

					запуск работа
8	Подключение и работа с инкрементным энкодером	2	1	1	Проверка алгоритма, запуск работа
9	Работа со встроенным WiFi-модулем	1	-	1	Проверка алгоритма, запуск работа
	Всего	12	3	9	

Освоение данного модуля позволит формированию у обучающихся следующих компетенций: способность работать с основными устройствами и комплектующими робототехнического набора, различать типы соединения, читать простые схемы.

Модуль 3 «Разработка моделей работа»

Реализация данного модуля направлена на ознакомление обучающихся со сборкой базовой модели работа в соответствии с пошаговыми инструкциями, в результате чего она научатся понимать общие правила создания роботов и робототехнических систем: соответствие изделия обстановке, удобство (функциональность), прочность, эстетическая выразительность, подключение и работа датчиков, и руководствоваться ими в практической деятельности.

Готовый робот послужит основой для изучения пространственных отношений, расположения объектов друг к другу. Обучающиеся познакомятся с простыми механизмами, маятниками, цепными реакциями, со всеми видами датчиков и соответствующей терминологией.

Цель модуля: ознакомление с порядком и принципом работы датчиков робототехнического набора.

Задачи модуля:

- изучить особенности работы датчиков;
- научить программированию датчиков;
- разобрать варианты использования датчиков.

Учебно-тематический план модуля «Разработка моделей работа»

№ п/п	Наименование темы	Количество часов			Форма аттестации
		Всего	Теория	Практика	
1	Движение работа вперед-назад и осуществление поворотов	2	-	2	Проверка алгоритма, запуск работа

2	Управление манипулятором робота	1	-	1	Проверка алгоритма, запуск робота
3	Разработка комплексной системы управления робота	2	-	2	Проверка алгоритма, запуск робота
	Всего	5	0	5	

Освоение данного модуля позволит формированию у обучающихся следующую компетенцию: способность собирать базовую модель робота в соответствии с пошаговыми инструкциями.

Модуль 4 «Сборка робота на базе КПМИС»

Данный модуль посвящен ознакомлению с процессами проектирования и сборки робота, на основе изучения сборки: базы, захвата, башни и/или держателя мячей.

Цель модуля: проектирование и сборка робота для участия в соревнованиях Лабиринт.

Задачи модуля:

- изучить конструкцию робота;
- произвести сборку робота готового к участию в соревнованиях.
- принять участие в соревнованиях.

Учебно-тематический план модуля «Сборка робота на базе КПМИС»

№ п/п	Наименование темы	Количество часов			Форма аттестации
		Всего	Теория	Практика	
1	Сборка робота	1	-	1	Проверка алгоритма, запуск робота
2	Подготовка к соревнованиям Лабиринт	1	1	-	Проверка алгоритма, запуск робота
3	Проведение школьных соревнований Лабиринт	2	-	2	Участие в соревнованиях

					x
	Bcero	4	1	3	

Календарно-тематический план

№	Форма занятия	Кол-во часов	Тема занятия	Оборудование
1	Беседа, просмотр ролика	1	1. Вводное занятие. ТБ.	Компьютер
2	Беседа, работа с конструктором	1	2. Конструктивные элементы и комплектующие конструкторов КПМИС	Конструктор КПМИС
3	Лекция, работа с конструктором	1	3. Исполнительные механизмы конструкторов КПМИС	Конструктор КПМИС
4	Лекция, просмотр ролика	1	4. Базовые принципы проектирования роботов	Компьютер
5	Работа с конструктором	1	5. Практическая работа по теме: Исполнительные механизмы конструкторов КПМИС	Конструктор КПМИС
6	Лекция, работа с ПК	1	6. Программируемый контроллер	Компьютер, Конструктор КПМИС
7	Лекция, работа с ПК	1	7. Основы работы в ArduinoIDE	Компьютер
8	Работа с ПК, работа с конструктором	1	8. Практическая работа по теме: Основы работы в ArduinoIDE	Компьютер, Конструктор КПМИС
9	Работа с ПК, работа с конструктором	1	9. Практическая работа по теме: Основы работы в ArduinoIDE	Компьютер, Конструктор КПМИС
10	Работа с ПК, работа с конструктором	1	10. Практическая работа по теме: Основы работы в ArduinoIDE	Компьютер, Конструктор КПМИС
11	Работа с ПК, работа с конструктором	1	11. Программирование контроллеров Arduino	Компьютер, Конструктор КПМИС
12	Работа с ПК, работа с конструктором	1	12. Практическая работа по теме: Программирование контроллеров Arduino	Компьютер, Конструктор КПМИС
13	Работа с ПК, работа с конструктором	1	13. Практическая работа по теме: Программирование контроллеров Arduino	Компьютер, Конструктор КПМИС
14	Работа с ПК, работа с конструктором	1	14. Подключение и работа с тактильными датчиками, концевыми выключателями и	Компьютер, Конструктор КПМИС

			кнопками	
15	Работа с ПК, работа с конструктором	1	15. Подключение и работа с датчиком освещенности	Компьютер, Конструктор КПМИС
16	Работа с ПК, работа с конструктором	1	16. Подключение и работа с ИК-датчиком линии	Компьютер, Конструктор КПМИС
17	Работа с ПК, работа с конструктором	1	17. Подключение и управление моторами	Компьютер, Конструктор КПМИС
18	Работа с ПК, работа с конструктором	1	18. Подключение и управление сервоприводами	Компьютер, Конструктор КПМИС
19	Работа с ПК, работа с конструктором	1	19. Подключение и работа с УЗ-сонаром	Компьютер, Конструктор КПМИС
20	Работа с ПК, работа с конструктором	1	20. Практическая работа по теме: Подключение и управление сервоприводами	Компьютер, Конструктор КПМИС
21	Работа с ПК, работа с конструктором	1	21. Подключение и работа с оптическим энкодером	Компьютер, Конструктор КПМИС
22	Работа с ПК, работа с конструктором	1	22. Практическая работа: Подключение и работа с оптическим энкодером	Компьютер, Конструктор КПМИС
23	Работа с ПК, работа с конструктором	1	23. Подключение и работа с инкрементным энкодером	Компьютер, Конструктор КПМИС
24	Работа с ПК, работа с конструктором	1	24. Практическая работа по теме: Подключение и работа с инкрементным энкодером	Компьютер, Конструктор КПМИС
25	Работа с конструктором		25. Работа со встроенным Bluetooth-модулем	Конструктор КПМИС
26	Работа с ПК, работа с конструктором		26. Движение робота вперед-назад и осуществление поворотов	Компьютер, Конструктор КПМИС
27	Работа с ПК, работа с конструктором		27. Управление манипулятором робота	Компьютер, Конструктор КПМИС
28	Беседа, работа с ПК, работа с конструктором		28. Разработка комплексной системы управления робота	Компьютер, Конструктор КПМИС
29	Работа с ПК,		29. Практическая работа по теме:	Компьютер,

	работа с конструктором		Разработка комплексной системы управления робота	Конструктор КПМИС
30	Работа с конструктором		30. Сборка робота	Конструктор КПМИС
31	Работа с конструктором		31. Сборка робота	Конструктор КПМИС
32	Работа с ПК, работа с конструктором		32. Подготовка к соревнованиям	Компьютер, Конструктор КПМИС
33	Работа с ПК, работа с конструктором		32. Подготовка к соревнованиям	Компьютер, Конструктор КПМИС
34	Соревнования		34. Проведение школьных соревнований.	Конструктор КПМИС

Ресурсное обеспечение программы

1. Материально-техническое обеспечение:

- компьютеры с установленным необходимым программным обеспечением (ArduinoIDE, обновление встроенного программного обеспечения);
- робототехнические конструкторы на базе КПМИС;
- источники питания.

2. Учебно-методическое обеспечение:

1. Лабораторные практикумы по программированию [Электронный ресурс] http://www.edu.holit.ua/index.php?option=com_content&view=category&layout=blog&id=72&Itemid=159&lang=ru
2. Образовательная программа «Введение в конструирование роботов» и графический язык программирования роботов [Электронный ресурс] / http://learning.9151394.ru/course/view.php?id=280#program_blocks
3. Примеры конструкторов и программ к ним [Электронный ресурс] / Режим доступа: <http://www.nxtprograms.com/index2.html>
4. Программы для робота [Электронный ресурс] / <http://service.lego.com/en-us/helptopics/?questionid=2655>
5. Материалы сайтов
<http://nau-ra.ru/catalog/robot> <http://www.239.ru/robot>
http://www.russianrobotics.ru/actions/actions_92.html
http://habrahabr.ru/company/innopolis_university/blog/210906/STEM-робототехника
<http://www.slideshare.net/odezia/2014-39493928> <http://www.slideshare.net/odezia/ss-40220681>
<http://www.slideshare.net/odezia/180914-39396539>