

МУНИЦИПАЛЬНОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ  
КОРДОВСКАЯ СРЕДНЯЯ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ ШКОЛА №14

РАССМОТРЕНО  
Педагогическим советом  
МБОУ Кордовской СОШ №14  
Протокол №   1    
« 29 »   августа   2024 г.

УТВЕРЖДАЮ  
директор  
МБОУ Кордовская СОШ №14  
\_\_\_\_\_ И.В.Кугушева  
Приказ № 52  
«   30   »   августа   2024 г.

ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ОБЩЕРАЗВИВАЮЩАЯ ПРОГРАММА  
«Робототехника»

Направленность: техническая  
Уровень: базовый  
Возраст обучающихся: 11-15 лет  
Срок реализации: 1 год

Автор или составитель программы:  
педагог дополнительного  
образования  
Елманова Екатерина  
Владимировна

Кордово

2024

## Раздел 1. Комплекс основных характеристик дополнительной

### общеразвивающей программы

#### 1.1. ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА

Программа дополнительного образования «Робототехника» на основе платформы LEGO MINDSTORMS Education имеет техническую направленность и рассчитана на детей с 11 до 15 лет.

Программа разработана на основе нормативно - правовых документов:

– Федеральный закон от 29.12.2012 N 273-ФЗ (ред. от 30.12.2021) «Об образовании в Российской Федерации» (с изменениями и дополнениями).

– Стратегия развития воспитания в Российской Федерации до 2025 года, утвержденная распоряжением Правительства РФ от 29.05.2015 г. № 996-р.

– Концепция развития дополнительного образования детей до 2030 (Распоряжение Правительства РФ от 31.03.2022 г. № 678-р).

– Приказ Министерства просвещения Российской Федерации от 27.07.2022 г. № 629 «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам» (вступ. в силу с 01.03.2023).

– Приказ Министерства просвещения Российской Федерации от 03.09.2019 г. № 467 «Об утверждении Целевой модели развития региональных систем дополнительного образования детей» (ред. от 21.04.2023).

– Письмо Министерства образования и науки Российской Федерации от 29.03.2016 г.

№ ВК-641/09 «Методические рекомендации по реализации адаптированных дополнительных общеобразовательных программ, способствующих социально-психологической реабилитации, профессиональному самоопределению детей с ограниченными возможностями здоровья, включая детей-инвалидов, с учетом их особых образовательных потребностей».

– Письмо Министерства образования и науки Российской Федерации от 18.11.2015 г.

№ 09-3242 «О направлении методических рекомендаций по проектированию дополнительных общеразвивающих программ (включая разноуровневые программы).

– Письмо Министерства просвещения Российской Федерации от 31.01.2022 № ДГ-245/06 «О направлении методических рекомендаций» (вместе с «Методическими рекомендациями по реализации дополнительных общеобразовательных программ с применением электронного обучения и дистанционных образовательных технологий»).

– Письмо Министерства образования и науки Российской Федерации от 28.08.2015 г. № АК-2563/05 «О методических рекомендациях» (вместе с «Методическими рекомендациями по организации образовательной деятельности с использованием сетевых форм реализации образовательных программ»).

– Постановление Главного государственного санитарного врача Российской Федерации от 28.09.2020 г. № 28 «Об утверждении СанПиН 2.4.3648-20 «Санитарно-эпидемиологические требования к организациям воспитания и обучения, отдыха и оздоровления детей и молодежи».

**Новизна** данного кружка состоит в том, что теоретические знания и практические навыки, получаемые учащимися находят свое воплощение в самостоятельных и творческих работах. Практическая направленность является

одним из ключевых принципов проектирования технического образования. Каждая работа направлена на получение вполне конкретного запланированного результата.

Структура кружка направлена на выполнение работ по принципу «от простого – к сложному».

**Актуальность данной программы** Одной из важных проблем в России являются её недостаточная обеспеченность инженерными кадрами и низкий статус инженерного образования. Сейчас необходимо вести популяризацию профессии инженера. Интенсивное использование роботов в быту, на производстве и поле боя требует, чтобы пользователи обладали современными знаниями в области управления роботами, что позволит развивать новые, умные, безопасные и более продвинутые автоматизированные системы. Необходимо прививать интерес учащихся к области робототехники и автоматизированных систем.

Также данная программа даст возможность школьникам закрепить и применить на практике полученные знания по таким дисциплинам, как математика, физика, информатика, технология. На занятиях по техническому творчеству учащиеся соприкасаются со смежными образовательными областями. За счет использования запаса технических понятий и специальных терминов расширяются коммуникативные функции языка, углубляются возможности лингвистического развития обучающегося. Данная программа позволяет создать уникальную образовательную среду, которая способствует развитию инженерного, конструкторского мышления. В процессе работы с LEGO EV3 ученики приобретают опыт решения как типовых, так и нестандартных задач по конструированию, программированию, сбору данных. Кроме того, работа в команде способствует формированию умения взаимодействовать с соучениками, формулировать, анализировать, критически оценивать, отстаивать свои идеи.

**Отличительные особенности программы:** LEGO EV3 обеспечивает простоту при сборке начальных моделей, что позволяет ученикам получить результат в пределах одного занятия. И при этом возможности в изменении моделей и программ – очень широкие, и такой подход позволяет учащимся усложнять модель и программу, проявлять самостоятельность в изучении темы.

Для реализации программы используются образовательные конструкторы фирмы Lego, конструктор LEGO MINDSTORMS Education EV3. Он представляет собой набор конструктивных деталей, позволяющих собрать многочисленные варианты механизмов, набор датчиков, двигатели и микрокомпьютер EV3, который управляет всей построенной конструкцией. С конструктором LEGO MINDSTORMS Education EV3 идет необходимое программное обеспечение.

**Адресат программы:** программа не предусматривает никаких условий отбора по способностям, принимаются все желающие дети разного возраста и пола. Состав группы – до 10 человек.

Воспитанники в этом возрасте имеют необходимый запас технических знаний, на основе которых построены занятия курса. В данном контексте программа предусматривает подготовку обучающихся до уровня, необходимого для усвоения предметного материала, в том числе научную подготовку по кругу вопросов.

**Уровень, объем и сроки реализации программы:**  
уровень программы «Робототехника» – базовый, срок реализации – 1 год, запланированное количество часов для реализации программы – 72 часа.

**Форма обучения:** очная.

**Режим занятий:** Данная программа и составленное тематическое планирование рассчитано на 36 часов по 1 часу в неделю (40 мин) во второй половине дня.

## **1.2. Цели и задачи**

### **Цель программы**

Развитие мотивации личности ребенка к познанию и техническому творчеству посредством Lego-конструирования.

### **Задачи:**

#### **1. Обучающие:**

изучить состояние и перспективы робототехники в настоящее время;  
изучить принципы работы робототехнических элементов;  
обучить владению технической терминологией, технической грамотности;  
обучить основам проектирования, моделирования, конструирования робототехнических устройств;  
изучить приемы и технологии разработки простейших алгоритмов и программирования на конструкторе LEGO MINDSTORMS Education  
формировать умение пользоваться технической литературой, работать с информацией.

#### **2. Развивающие:**

формировать интерес к техническим знаниям;  
стимулировать познавательную и творческую активность обучающихся посредством включения их в различные виды соревновательной и конкурсной деятельности;  
развивать навыки исследовательской и проектной деятельности;  
развивать у обучающихся память, внимание, логическое, пространственное и аналитическое мышление, в том числе посредством игры в шахматы и занятий прикладной математикой.

#### **3. Воспитательные:**

воспитывать дисциплинированность, ответственность, самоорганизацию;  
формировать чувство коллективизма и взаимопомощи, навыки командного взаимодействия.

## **1.3. Содержание Программы**

## УЧЕБНЫЙ ПЛАН

№	Раздел	Количество часов		
		Теория	Практика	Всего
	Введение в образовательную программу, техника безопасности	1		1
	Основы конструирования.	1	3	4

	Основы программирования LEGO MINDSTORMS Education EV3.	2	5	7
	Подготовка проектных работ	1	5	6
	Защита проектов		1	1
	Работа в Интернете. Поиск информации о Лего - соревнованиях, описаний моделей, фотографий роботов.	1	1	2
	Разработка конструкций роботов для выполнения различных задач.	1	5	6
	Подготовка к соревнованиям	1	2	4
	Подготовка проектных работ	1	2	4
	Защита проектов		1	1
	<b>Итого:</b>	<b>9</b>	<b>25</b>	<b>36</b>

## Содержание учебного плана

### **Раздел 1: Введение в робототехнику.**

#### ***Тема: Понятие о Робототехнике***

Введение в науку о роботах. Основные виды роботов, их применение. Направления развития робототехники. Новейшие достижения науки и техники в смежных областях.

#### **Техника безопасности.**

### **Раздел 2: Основы конструирования. Характеристики робота.**

#### ***Тема: Версии комплектов EV3. Краткий обзор содержимого робототехнического комплекта.***

Домашняя и образовательная версия, сходства и различия. Обзор содержимого наборов (датчики, сервомоторы, блок, провода, детали конструктора). Названия деталей.

### **Раздел 3: Основы программирования LEGO MINDSTORMS Education EV3.**

#### **Тема: Обзор среды программирования.**

Палитра блоков. Справочные материалы. Самоучитель. Проект. Новая программа. Сохранение проекта, программы. Основательный разбор палитры блоков. Соединения блоков. Параллельные программы. Подключение робота к компьютеру и загрузка программы. USB-соединение. Bluetooth-соединение. Обычная загрузка. Загрузка с запуском. Запуск фрагмента программы. Наблюдение за состоянием портов. Обозреватель памяти. Визуализация выполняемой в данный момент части программы.

#### **Тема: Моторы. Программирование движений по различным траекториям.**

Конструирование экспресс-бота. Понятие сервомотор. Устройство сервомотора. Порты для подключения сервомоторов. Зеленая палитра блоков (Действия). Положительное и отрицательное движение мотора. Определение направления движения моторов. Блоки «**Большой мотор**» и «**Средний мотор**». Выбор порта, выбор режима работы (выключить, включить, включить на количество секунд, включить на количество градусов, включить на количество оборотов), мощность двигателя. Выбор режима остановки мотора.

#### **Блок «Независимое управление моторами». Блок «Рулевое управление**

Упражнение 1. Отработка основных движений моторов.

Упражнение 2. Расчет движения робота на заданное расстояние.

Упражнение 3. Расчет движений по ломаной линии.

Задания для самостоятельной работы.

#### **Тема: Работа с подсветкой, экраном и звуком.**

Работа с экраном. Вывод фигур на экран дисплея. Режим отображения фигур. Вывод элементарных фигур на экран. Вывод рисунка на экран. Графический редактор. Вывод рисунка на экран.

Задания для самостоятельной работы.

Работа с подсветкой кнопок на блоке EV3. Блок индикатора состояния модуля. Выбор режима. Упражнение. Демонстрация работы подсветки кнопок. Работа со звуком. Блок воспроизведения звуков. Режим проигрывания звукового файла.

Воспроизведение записанного звукового файла. Режим воспроизведения тонов и нот.

Задания для самостоятельной работы.

**Тема: Цикл. Прерывание цикла. Цикл с постусловием.**

Оранжевая программная палитра (Управление операторами). Счетчикитераций. Номер цикла. Условие завершения работы цикла. Прерывание цикла. Варианты выхода из цикла. Прерывание выполнения цикла из параллельной ветки программы.

Задания для самостоятельной работы.

**Тема: Структура “Переключатель”.**

Если – то. Блок “Переключатель”. Переключатель на вид вкладок (полная форма, кратка форма). Дополнительное условие в структуре Переключатель.

Задания для самостоятельной работы.

**Тема: Работа с датчиками.**

**Датчик касания.**

Внешний вид. Режим измерения. Режим сравнения. Режим ожидания. Изменение в блоке ожидания. Работа блока переключения с проверкой состояния датчика касания.

Упражнения.

Задания для самостоятельной работы.

**Датчик цвета.**

Датчик цвета и программный блок датчика. Области корректной работы датчика. Выбор режима работы датчика. Режим определения и сравнения цвета. Режим измерения интенсивности отраженного света. Режим измерения интенсивности внешнего освещения. Режим калибровки датчика. Пример выполнения режима калибровки. Режим ожидания датчика цвета.

Упражнения.

Задания для самостоятельной работы.

**Датчик гироскопический.**

Датчик гироскоп и программный блок датчика. Направление вращения. Режимы работы датчика гироскоп.

Упражнения.

Задания для самостоятельной работы.

**Датчик ультразвуковой.**

Датчик ультразвука и программный блок датчика. Определение разброса пуска волн. Структура блока ультразвука в режиме измерения.

Упражнения.

Задания для самостоятельной работы.

**Инфракрасный датчик.**

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.

Упражнения.

Задания для самостоятельной работы.

**Раздел 4: Подготовка проектных работ.**

Обучающиеся работают над проектами роботов, индивидуально или в составе команды. Тематику выбирают самостоятельно или с помощью наставника.

### **Раздел 5: Защита проектов.**

Защита проходит в виде презентации проектов на открытом занятии, конференции, родительском собрании и др. мероприятиях.

### **Раздел 6: Работа в интернете.**

Поиск информации о соревнованиях, описания моделей роботов и инструкций к ним, идей для создания проектов.

### **Раздел 7: Разработка конструкций роботов.**

Разработка, сборка, программирование и тестирование роботов для решения различных задач. Работа в программе LDD (Lego Digital Designer) – создание инструкции к роботу.

### **Раздел 8: Подготовка к соревнованиям.**

Знакомство с регламентом соревнований по робототехнике, в частности с видами соревнований. Знакомство с различными требованиями к разным возрастным категориям. Рассмотрение слабых и сильных сторон каждого вида соревнований.

Раздел: Основные виды соревнования и элементы заданий.

#### **Тема: Соревнования “Сумо”.**

Регламент состязаний. Соревнования роботов-сумоистов. Размеры робота. Вес робота. Варианты конструкций. Примеры алгоритмов.

Упражнения.

Задания для самостоятельной работы.

Соревнования.

#### **Тема: Программирование движения по линии.**

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.

Упражнения.

Задания для самостоятельной работы.

#### **Тема: Соревнования “Кегельринг”.**

Регламент состязаний. Соревнование “Кегельринг”. Размеры робота. Вес робота. Варианты конструкций. Примеры алгоритмов.

Упражнения.

Задания для самостоятельной работы.

Соревнования.

#### **Тема: Подготовка к региональным соревнованиям.**

Знакомство с регламентом международных соревнований по робототехнике “WRO”. Знакомство с различными требованиями к разным возрастным категориям.

Рассмотрение слабых и сильных сторон каждого вида соревнований. Разработка робота. Инженерная книга.

Тренировка на полях.

**Тема: Внутренние соревнования.**

Подготовка. Соревнования. Результаты.

### **Раздел 9: Подготовка проектных работ.**

Обучающиеся работают над проектами роботов, индивидуально или в составе команды. Тематику выбирают самостоятельно или с помощью наставника.

### **Раздел 10: Защита проектов.**

Защита проходит в виде презентации проектов на открытом занятии, конференции, родительском собрании и др. мероприятиях.

## **1.4. Планируемые результаты**

*Предметные результаты:*

- учащиеся умеют строить модели роботов на основе конструктора LEGO EV3 по заданным схемам, программировать робота на простые задачи;
- формирование умения достаточно самостоятельно решать технические задачи в процессе конструирования моделей;
- обучение основам конструирования и программирования;
- стимулирование мотивации учащихся к получению знаний, помогать формировать творческую личность ребенка.

*Метапредметные:*

- развитие творческой активности, самостоятельности в принятии решений в различных ситуациях;
- развитию интереса к технике, конструированию, программированию, высоким технологиям;
- развитие внимания, памяти, воображения, мышления (логического, творческого);
- умения излагать мысли в четкой логической последовательности;
- развитие конструкторских, инженерных и вычислительных навыков;
- развитие мелкой моторики.

*Личностные:*

- формировать качества творческой личности с активной жизненной позицией;
- воспитывать гармонично развитую, общественно активную личность, сочетающую в себе духовное богатство, моральную чистоту и физиологическое совершенство;
- способствовать воспитанию личностных качеств: целеустремленности, настойчивости, самостоятельности, чувства коллективизма и взаимной поддержки, чувство такта.

## Раздел 2. Комплекс организационно- педагогических условий

### 2.1. Календарный учебный график

№	Год обучения	Дата начала занятий	Дата окончания занятий	Кол-во учебных недель	Кол-во учебных дней	Кол-во учеб. Час.	Режим занятий	Срок проведения промежуточной и итоговой аттестации
1	1-й	01.09.2024	31.05.2025	36	170	72	2 раза в неделю, во второй половине дня (по 40 мин)	Апрель 2024/май 2025

### 2.2 Условия реализации программы

#### 1. Материально-технические условия реализации программы

Реализация программы предполагает наличие учебных кабинетов с автоматизированными рабочими местами учащихся.

Оборудование учебного кабинета:

- комплект мебели для учащихся;
- комплект мебели для преподавателя.

Технические средства обучения:

- конструктор LEGO MINDSTORMS Education EV3;
- компьютеры с лицензионным программным обеспечением;
- доступ к сети Интернет;
- мультимедийный проектор.

#### 2. Информационное обеспечение обучения

Перечень рекомендуемых учебных изданий, Интернет-ресурсов, дополнительной литературы.

Помещение для занятий должно быть достаточно просторным, с оптимальным, стандартным освещением, с раздвижными шторами. Столы, стулья должны соответствовать с численностью группы, а оборудование с современным техническим уровнем.

Возросшие технические возможности и требования безопасности, предъявляемые к современным персональным компьютерам и прикладным программам, делают необходимым приобретение ноутбуков, пакета программы LEGO. Только наличие такой базы дает возможность создать комфортные условия для коллектива юных конструкторов.

Учащихся следует научить пользоваться компьютерной техникой и соблюдать технику безопасности.

Необходимым минимумом является наличие компьютеров, конструкторских комплектов LEGO, интерактивной доски.

### 2.3. Формы аттестации:

С целью отслеживания результативности и эффективности работы, развития качеств личности воспитанников применяется промежуточная диагностика.

Для оценки эффективности проводимых занятий используются анализ степени выполнения практических занятий в рамках программы, выполнение творческих проектов.

#### **2.4 Методическое обеспечение образовательной программы**

Знакомство детей с основами программирования происходит на основе стандартного программного обеспечения, которое отличается понятным интерфейсом, позволяющим ребёнку постепенно входить в систему программирования. Данная компьютерная программа совместима со специальными блоками конструктора. Важно отметить, что компьютер используется как средство управления моделью; его использование направлено на составление управляющих алгоритмов для собранных моделей. Ребята получают представление об особенностях составления программ управления, автоматизации механизмов, моделировании работы систем. Обучение происходит особенно успешно, когда ребенок вовлечен в процесс создания значимого и осмысленного проекта, который представляет для него интерес.

Программа «Робототехника LEGO WeDo» состоит из пяти модулей: «Базовый», «Основной», «Экспериментальный», «Углубленный» Парк развлечений, «Углубленный» Автомобильный транспорт, «Углубленный» Специальная техника, «Творческий».

Программируемые конструкторы и обеспечение к нему предоставляет возможность учиться ребенку на собственном опыте. Всё это вызывает у детей желание продвигаться по пути открытий и исследований, а любой успех добавляет уверенности в себе.

Данная программа помогает учащимся в овладении компетенциями: образовательными (поиск, анализ, применение информации технической литературы), коммуникативными (общение и взаимопомощь в группе, в микрогруппе) и бытовыми (владение материалами и инструментами).

#### **Формы контроля**

1. Практические занятия
2. Творческие проекты

При организации практических занятий и творческих проектов формируются малые группы, состоящие из 2-3 учащихся. Для каждой группы выделяется отдельное рабочее место, состоящее из компьютера и конструктора.

Преобладающей формой текущего контроля выступает проверка работоспособности работа:

- выяснение технической задачи,
- определение путей решения технической задачи

Контроль осуществляется в форме творческих проектов, самостоятельной разработки работ.

#### **Учебные материалы:**

1. Набор конструкторов LEGO MINDSTORMS Education EV3
2. Программное обеспечение LEGO

3. Материалы сайта <http://www.prorobot.ru/lego.php>
4. Средства реализации ИКТ материалов на уроке (компьютер, проектор, экран)

## **2.5 Список литературы для педагога**

1. Алгоритмизация и программирование [Текст] / И.Н. Фалина, И.С. Гуцин, Т.С. Богомолова и др. – М.: Кудиц-Пресс, 2007. – 276 с.
2. Белиовская, Л.Г. Использование LEGO-роботов в инженерных проектах школьников. Отраслевой подход [Текст] / Л. Г. Белиовская, Н.А. Белиовский. – М.: ДМК Пресс, 2016.
3. Белиовская, Л.Г. Роботизированные лабораторные работы по физике. Пропедевтический курс физики (+ DVD-ROM) [Текст] / Л. Г. Белиовская, Н.А. Белиовский. – М.: ДМК Пресс, 2016.
4. Быков, В.Г. Введение в компьютерное моделирование управляемых механических систем. От маятника к роботу [Текст] / В.Г. Быков. – СПб: Наука, 2011. – 85 с.
5. Власова, О.С. Образовательная робототехника в учебной деятельности учащихся начальной школы [Текст] / О.С. Власова. – Челябинск, 2014.
6. Лучин, Р.М. Программирование встроенных систем. От модели к роботу [Текст] / Р.М. Лучин. – СПб: Наука, 2011. – 183 с.
7. Методическое руководство «Робототехника на основе TETRIS».
8. Мирошина, Т. Ф. Образовательная робототехника на уроках информатики и физике в средней школе: учебно-методическое пособие [Текст] / – Т.Ф. Мирошина. – Челябинск: Взгляд, 2011.
9. Никулин, С.К. Содержание научно-технического творчества учащихся и методы обучения [Текст] / С.К. Никулин, Г.А. Полтавец, Т.Г. Полтавец. – М.: МАИ, 2004.
10. Перфильева, Л. П. Образовательная робототехника во внеурочной учебной деятельности: учебно-методическое пособие [Текст] / – Л. П. Перфильева. – Челябинск: Взгляд, 2011.
11. Петин, В. Проекты с использованием контроллера Arduino [Текст] / – СПб: БХВ-Петербург, 2015.
12. Полтавец, Г.А. Системный подход к научно-техническому творчеству учащихся (проблемы организации и управления) [Текст] / Г.А. Полтавец, С.К. Никулин, Г.И. Ловецкий, Т.Г. Полтавец. – М.: Издательство МАИ. 2003.
13. Соммер, У. Программирование микроконтроллерных плат Arduino/Freduino [Текст] / У. Соммер. – СПб: БХВ-Петербург, 2012.
14. Филиппов, С. Уроки робототехники. Конструкция. Движение. Управление [Текст] / С. Филиппов. – М.: Лаборатория знаний, 2017.

## **Список литературы для обучающихся**

1. Бейктал, Дж. Конструируем робота на Arduino. Первые шаги [Текст] / Дж. Бейктал. – М.: Лаборатория Знаний, 2016.
2. Белиовская, Л. Г. Узнайте, как программировать на LabVIEW [Текст] / Л. Г. Белиовская – М.: ДМК Пресс, 2014.
3. Блум, Д. Изучаем Arduino. Инструменты и метод технического волшебства [Текст] / Д. Блум. – СПб: БХВ-Петербург, 2016.

4. Монк, С. Програмуем Arduino. Основы работы со скетчами [Текст] / С. Монк. – СПб: Питер, 2016.
5. Предко, М. 123 Эксперимента по робототехнике [Текст] / М. Предко. – М.: НТ Пресс, 2007.
6. Филиппов, С. Уроки робототехники. Конструкция. Движение. Управление [Текст] / С. Филиппов. – М.: Лаборатория знаний, 2017.
7. Филиппов, С.А. Робототехника для детей и родителей [Текст] / С. Филиппов. – СПб.: Наука, 2013. – 319 с.

**КАЛЕНДАРНО-ТЕМАТИЧЕСКОЕ ПЛАНИРОВАНИЕ**

<b>№ п/п</b>	<b>Дата</b>	<b>Раздел/ Тема</b>	<b>Виды контроля</b>
1		<b>Введение в робототехнику.</b>	Беседа, Зачет по правилам работы с конструктором LEGO.
2		<b>Правила техники безопасности при работе с роботами-конструкторами. Основные механические детали конструктора и их назначение.</b>	Беседа Зачет по правилам техники безопасности
3		<b>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.</b>	Беседа, практикум
4		<b>Основные механизмы конструктора LEGO EV3. Виды соединений и передач и их свойства.</b>	Беседа, практикум
5		<b>Сборка модели робота по инструкции. Программирование движения вперед по прямой траектории. Расчет числа оборотов колеса для прохождения заданного расстояния.</b>	Беседа, практикум
6		<b>Датчик касания. Устройство датчика. Практикум. Решение задач на движение с использованием датчика касания.</b>	Беседа, практикум

7		<b>Датчик цвета, режимы работы датчика.</b> <b>Решение задач на движение с использованием датчика</b>	Собранная модель, выполняющая действия.
8		<b>Ультразвуковой датчик.</b> <b>Решение задач на движение с использованием датчика расстояния</b>	Собранная модель, выполняющая действия.
9		<b>Гироскопический датчик.</b> <b>Инфракрасный датчик, режим приближения, режим маяка.</b>	Беседа, практикум
10		<b>Подключение датчиков и моторов.</b> <b>Интерфейс модуля EV3.</b> Приложения модуля. Представление порта. Управление мотором.	Беседа, практикум
11		<b>Проверочная работа № 1 по теме «Знакомство с роботами LEGO MINDSTORMS EV3».</b>	Проверочная работа № 1
12		<b>Среда программирования модуля EV3.</b> Создание программы. Удаление блоков. Выполнение программы. Сохранение и открытие программы.	Беседа, практикум
13		<b>Счетчик касаний. Ветвление по датчикам.</b> <b>Методы принятия решений роботом.</b> Модели поведения при разнообразных ситуациях.	Индивидуальный, собранная модель, выполняющая действия.
14		<b>Программное обеспечение EV3.</b> Среда LABVIEW. Основное окно. Свойства и структура проекта. <b>Решение задач на движение вдоль сторон квадрата.</b> Использование циклов при решении задач на движение.	Беседа, практикум
15		<b>Программные блоки и палитры программирования.</b> Страница аппаратных средств <b>Редактор контента.</b> Инструменты. Устранение неполадок. Перезапуск модуля	Беседа, практикум
16		<b>Решение задач на движение по кривой.</b> Независимое управление моторами. Поворот на заданное число градусов. Расчет угла поворота.	Практикум

17		<b>Использование нижнего датчика освещенности.</b> Решение задач на движение с остановкой на черной линии.	Практикум
18		<b>Решение задач на движение вдоль линии.</b> Калибровка датчика освещенности.	Практикум
19		<b>Программирование модулей.</b> Решение задач на прохождение по полю из клеток	Беседа, практикум
20		<b>Смотр роботов на тестовом поле.</b> Зачет времени и количества ошибок.	Смотр роботов
21		<b>Измерение освещенности.</b> Определение цветов. Распознавание цветов. <b>Использование конструктора в качестве цифровой лаборатории.</b>	Беседа, практикум
22		<b>Измерение расстояний до объектов.</b> Сканирование местности.	Беседа, практикум
23		<b>Сила. Плечо силы.</b> Подъемный кран. <b>Счетчик оборотов.</b> Скорость вращения сервомотора. Мощность.	Беседа, практикум
24		<b>Управление роботом с помощью внешних воздействий.</b> Реакция робота на звук, цвет, касание. Таймер.	Собранная модель, выполняющая предполагаемые действия.
25		<b>Движение по замкнутой траектории.</b> Решение задач на криволинейное движение.	Собранная модель, выполняющая предполагаемые действия.
26		<b>Конструирование моделей роботов для решения задач с использованием нескольких разных видов датчиков.</b>	Собранная модель, выполняющая предполагаемые действия.
27		<b>Решение задач на выход из лабиринта.</b> Ограниченное движение.	Собранная модель, выполняющая действия.
28		<b>Проверочная работа №2 по теме «Виды движений роботов»</b>	Проверочная работа №2

29		<b>Работа над проектами. Правила соревнований.</b>	Конкурс
30-31		<b>Соревнование роботов на тестовом поле. Зачет времени и количества ошибок.</b>	Конкурс
32-33-34		<b>Конструирование собственной модели робота.</b>	Решение задач (инд. и групп)
35		<b>Программирование и испытание собственной модели робота.</b>	Решение задач (инд. и групп)
36		<b>Презентации и защита проекта «Мой уникальный робот»</b>	Защита проекта Итоговый контроль