

Управление образования администрации Тамбовского района
Муниципальное бюджетное общеобразовательное учреждение
«Стрелецкая средняя общеобразовательная школа»

Утверждаю:
Директор МБОУ «Стрелецкая СОШ»
С.В. Вязова



Программа
внеурочной деятельности (техническая направленность)
«Образовательная робототехника»
(для 5 - 9 классов)
на 2023 - 2024 учебный год
Срок реализации- 1 год
«Точка Роста»

Составитель: учитель Леденева Н. Н.

Пояснительная записка

Программа «**Образовательная робототехника**» разработана с учетом требований Федерального государственного образовательного стандарта общего образования и планируемых результатов общего образования. Данная программа представляет собой вариант программы организации урочной деятельности обучающихся средней школы.

Курс рассчитан на 2 года занятий, объемом 68 ч. Программа предполагает как проведение регулярных еженедельных урочных занятий со школьниками (в расчете 1ч. в неделю), так и возможность организовывать занятия крупными блоками внеурочно.

Предусмотренные программой занятия могут проводиться как на базе одного отдельно взятого класса, так и в смешанных группах, состоящих из учащихся нескольких классов.

Актуальность программы

- необходимость вести работу в естественнонаучном направлении для создания базы, позволяющей повысить интерес к дисциплинам среднего звена (физике, биологии, технологии, информатике, геометрии);
- востребованность развития широкого кругозора школьника и формирования основ инженерного мышления;
- отсутствие предмета в школьных программах начального образования, обеспечивающего формирование у обучающихся конструкторских навыков и опыта программирования.

Программа отвечает требованиям направления региональной политики в сфере образования - развитие научно-технического творчества детей школьного возраста.

Общая характеристика учебного предмета, курса

Робототехника - это прикладная наука, занимающаяся разработкой и эксплуатацией интеллектуальных автоматизированных технических систем для реализации их в различных сферах человеческой деятельности.

Современные робототехнические системы включают в себя микропроцессорные системы управления, системы движения, оснащены развитым сенсорным обеспечением и средствами адаптации к изменяющимся условиям внешней среды. При изучении таких систем широко используется комплект LEGO Mindstorms — конструктор (набор сопрягаемых деталей и электронных блоков) для создания программируемого робота. Программа предусматривает использование базовых датчиков и двигателей комплекта LEGO Mindstorms, а также изучение основ автономного программирования и программирования в среде NXT-G и EV3.

Новизна программы заключается в инженерной направленности обучения, которое базируется на новых информационных технологиях, что способствует развитию информационной культуры и взаимодействию с миром научно-

технического творчества. Авторское воплощение замысла в автоматизированные модели и проекты особенно важно для школьников, у которых наиболее выражена исследовательская компетенция.

Цель программы: формирование интереса к техническим видам творчества, развитие конструктивного мышления средствами робототехники.

Задачи программы:

Обучающие:

- ознакомление с комплектом LEGO Mindstorms NXT 2.0 и EV3;
- ознакомление с основами автономного программирования;
- ознакомление со средой программирования LEGO Mindstorms NXT-G и EV3;
- получение навыков работы с датчиками и двигателями комплекта;
- получение навыков программирования;
- развитие навыков решения базовых задач робототехники.

Развивающие:

- развитие конструкторских навыков;
- развитие логического мышления;
- развитие пространственного воображения.

Воспитательные:

- воспитание у детей интереса к техническим видам творчества;
- развитие коммуникативной компетенции: навыков сотрудничества в коллективе, малой группе (в паре), участия в беседе, обсуждении; -развитие социально-трудовой компетенции: воспитание трудолюбия, самостоятельности, умения доводить начатое дело до конца;
- формирование и развитие информационной компетенции: навыков работы с различными источниками информации, умения самостоятельно искать, извлекать и отбирать необходимую для решения учебных задач информацию.

В процессе обучения используются разнообразные методы обучения.

Традиционные:

- объяснительно-иллюстративный метод (лекция, рассказ, работа с литературой и т.п.);
- репродуктивный метод;
- метод проблемного изложения;
- частично-поисковый (или эвристический) метод;
- исследовательский метод.

Современные:

- метод проектов:

- метод обучения в сотрудничестве;
- метод портфолио;
- метод взаимообучения.

Личностные универсальные учебные действия: формировать учебную мотивацию, осознанность учения и личной ответственности, формировать эмоциональное отношение к учебной деятельности и общее представление о моральных нормах поведения.

1. Планируемые результаты освоения учебного предмета

У обучающихся будут сформированы:

- основные понятия робототехники;
- основы алгоритмизации;
- умения автономного программирования;
- знания среды LEGO MindstormsEV3 и NXT-G;
- основы программирования на EV3 и NXT-G;
- умения подключать и задействовать датчики и двигатели;
- навыки работы со схемами.

обучающиеся получат возможность научиться:

- собирать базовые модели роботов;
- составлять алгоритмические блок-схемы для решения задач;
- использовать датчики и двигатели в простых

задачах. обучающиеся получат возможность

научиться:

- программировать на LEGO MindstormsEV3 и NXT-G;
- использовать датчики и двигатели в сложных задачах, предусматривающих многовариантность решения;
- проходить все этапы проектной деятельности, создавать творческие работы.

2. Содержание учебного предмета, курса Первый год обучения

1. Робототехника. Основы конструирования:

- 1) Вводный инструктаж. Правила ТБ. Введение в робототехнику.
- 2) История робототехники. Классификация.
- 3) Конструктор LEGO Mindstorms NXT и EV3.

- 4) Понятие конструкции.
 - 5) Простые конструкции.
 - 6) Блок NXT и EV3. Сервомоторы и датчики.
 - 7) Построение базовой колесной модели.
 - 8) Построение колесной модели.
 - 9) Построение колесной модели на 4-х сервомоторах.
 - 10) Гонки колесных роботов.
 - 11) Построение гусеничного робота.
 - 12) Пример использования 3-го сервомотора.
- 2. Алгоритмизация. Автономное программирование:**
- 1) Алгоритм. Виды алгоритмов.
 - 2) Виды циклических алгоритмов.
 - 3) Среда программирования NXT-G и EV3.(Интерфейс и основные блоки).
 - 4) Движение по контуру геометрических фигур.
- 3. Программирование в средах LEGO MindstormsEV3 и NXT-G. Решение прикладных задач:**
- 1) Датчик освещенности. Движение по линии.
 - 2) Продвинутый алгоритм движения по линии.
 - 3) Продвинутый алгоритм движения по линии.
 - 4) Датчик расстояния. Алгоритм робота-прилипалы и робота-сумоиста.
 - 5) Датчик касания. Примеры использования.
 - 6) Датчик звука. Примеры использования.
 - 7) Использование нескольких датчиков для решения прикладных задач.
 - 8) Использование Bluetooth соединения NXT и EV3.
 - 9) Дистанционное управление Bluetooth.
 - 10) Датчик цвета. Примеры использования.
 - 11) Алгоритм движения по лабиринту.
 - 12) Блок математики в NXT-G.
 - 13) Переменные и константы в NXT-G.
 - 14) Составление программ с переменными величинами.
 - 15) Составление программ с переменными величинами.
 - 16) Совместимость конструкторов NXT и EV3.
 - 17) Совместимость электронных компонентов конструкторов NXT и EV3.
 - 18) Итоговый контрольный тест на тему: «Основы робототехники».

3. Учебно-тематическое планирование с определением основных видов учебной деятельности

№ п/п	Наименование темы	Количество часов (всего)	Планируемые образовательные результаты
1.	Робототехника. Основы конструирования.	12	<p>Обучающиеся повторяют (или изучают) правила техники безопасности при работе с конструктором и в кабинете информатики и ИКТ, основные определения в робототехнике, классификацию роботов по сферам применения. Повторяют (или изучают) детали конструкторов LEGO Mindstorms EV3 и NXT, правила работы с блоками EV3 и NXT, сервомоторами, датчиками.</p> <p>Повторяют (или изучают) простые и сложные конструкции в робототехнике, строят базовые колесные модели роботов, свободные колесные и гусеничные модели роботов. Изучают способы применения третьего сервомотора.</p>
2.	Алгоритмизация. Автономное программирование	4	<p>Обучающиеся повторяют (или изучают) типы алгоритмов. Создают программы с использованием автономного программирования блока EV3 и NXT с использованием ПО</p>
3.	Программирование в средах LEGO MindstormsEV3 и NXT- G. Решение прикладных задач.	18	<p>Обучающиеся повторяют (или изучают) среды программирования LEGO Mindstorms EV3 и NXT-G, основные особенности. Создают программы в средах программирования LEGO Mindstorms EV3 и NXT-G.</p> <p>Создают базовые программы, предусматривающие использование различных датчиков, выполняют решение задач смешанного типа.</p> <p>Изучают (или повторяют) алгоритм движения по линии и</p>
	ИТОГО:	34	

Утверждаю
 Директор МБОУ «Стрелецкая СОШ»
 _____ С.В.Вязова
 «__» _____ 2023г

Календарно-тематическое планирование «Образовательная робототехника»
 на 2023-2024 учебный год

№ п/п	Тема занятия	Количество часов	Дата проведения по плану	Дата проведения по факту	Примечание
Робототехника. Основы конструирования - 12 ч.					
1	Вводный инструктаж. Правила ТБ. Введение в робототехнику.	1			
2	История робототехники. Классификация.	1			
3	Конструктор LEGO Mindstorms NXT и EV3.	1			
4	Понятие конструкции.	1			
5	Простые конструкции.	1			
6	Блок NXT и EV3. Сервомоторы и датчики.	1			
7	Построение базовой колесной модели.	1			
8	Построение колесной модели.	1			
9	Построение колесной модели на 4-х сервомоторах.	1			
10	Гонки колесных роботов.	1			
11	Построение гусеничного робота.	1			
12	Пример использования 3-го сервомотора.	1			
Алгоритмизация. Автономное программирование - 4 ч.					
13	Алгоритм. Виды алгоритмов.	1			
14	Виды циклических алгоритмов.	1			
15	Среда программирования NXT-G и EV3.(Интерфейс и основные блоки).	1			
16	Движение по контуру геометрических фигур.	1			
Программирование в средах LEGO MindstormsEV3 и NXT-G. Решение прикладных задач -18 ч.					

17	Датчик освещенности. Движение по	1			
18	Продвинутый алгоритм движения по	1			
19	Продвинутый алгоритм движения по	1			
20	Датчик расстояния. Алгоритм робота-прилипалы и робота-сумоиста	1			
21	Датчик касания. Примеры использования	1			
22	Датчик звука. Примеры использования	1			
23	Использование нескольких датчиков для решения прикладных задач	1			
24	Использование Bluetooth соединения NXT и EV3	1			
25	Дистанционное управление Bluetooth	1			
26	Датчик цвета. Примеры использования	1			
27	Алгоритм движения по лабиринту	1			
28	Блок математики в NXT-G	1			
29	Переменные и константы в NXT-G	1			
30	Составление программ с переменными величинами	1			
31	Составление программ с переменными величинами	1			
32	Совместимость конструкторов NXT и EV3	1			
33	Совместимость электронных компонентов конструкторов NXT и EV3	1			
34	Итоговый контрольный тест на тему: «Основы робототехники».	1			