

Государственное бюджетное общеобразовательное учреждение Самарской области средняя общеобразовательная школа имени ветерана Великой Отечественной войны Танчука И.А. с.Георгиевка муниципального района Кинельский Самарской области

Принята на заседании Педагогического совета Протокол №10 от 20.05.2025 года

УТВЕРЖДАЮ Директора ГБОУ СОШ с.Георгиевка О.С. Шафигулина Приказ №38 ОД от 20.05.2025

ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ ПРОГРАММА

Технической направленности «**Искусственный интеллект**» Возраст обучающихся 7-13 лет Срок реализации — 1 год

Автор-составитель: Мамаджанова Юлия Александровна педагог дополнительного образования

ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА

Данная программа разработана для реализации дополнительного образования в ГБОУ СОШ с.Георгиевка.

Направленность: техническая. Программы технической направленности в системе дополнительного образования ориентированы на развитие технических и творческих способностей и умений учащихся, организацию научно-исследовательской деятельности, профессионального самоопределения учащихся.

Актуальность. На новом этапе развития общества происходит проникновение современных робототехнических устройств практически во все сферы деятельности человека. Для их создания и использования в жизни необходимы соответствующие знания и опыт, базовую составляющую которых можно получить на занятиях дополнительного образования, интегрирующих в себе науку, технологию, инженерное дело, математику, информатику, физику.

Данная программа способствует развитию компетенций для последовательного воспитания ценных кадров (будущих инженеров, конструкторов, изобретателей) в непрерывном образовательном процессе. Это полностью соответствует стратегии социально-экономического развития Самарской области на период до 2030 года и социальному заказу общества на коммерчески и технически грамотных специалистов, так как Самарская область значимая точка роста экономики в ПФО, опорный регион России в развитии науки, образования и промышленности.

Особую роль играет как тренировка активной работы в коллективе (коммуникативные способности, навыки взаимодействия), так и самостоятельность при принятии решений, способствующая раскрытию в полной мере технического творческого потенциала и системности мышления.

Уникальность работы с образовательными конструкторами (сочетание конструирования и программирования в одном курсе) позволяет учащимся в виде познавательной игры узнать сложный технический материал в простой доступной форме и с максимальной эффективностью развить технические навыки, инженерное мышление со школьного возраста, необходимые в дальнейшей жизни, что способствует профессиональной ориентации школьников.

Новизна:

- использование современных педагогических технологий, методов и приемов на конвергентной основе;
 - использование блочно-модульного принципа;
 - использование метода кейсов;
- возможность участия в конкурсах, выставках и фестивалях различного уровня;
- создание условий для развития навыков самообразования и исследования, возможности выстраивания индивидуальных образовательных траекторий, позволяющих исследовать и моделировать различные объекты и системы из области робототехники.

Отпичительные особенности программы. Реализация данной программы осуществляется посредством робототехнических конструкторов LEGO Education Mindstorms EV3 базовый набор и LEGO Education Mindstorms EV3 ресурсный набор, предназначенных для образовательных целей. Эти наборы как нельзя лучше подходят для изучения основ алгоритмизации и программирования, а также предоставляют разнообразие возможностей и позволяют заниматься с учащимися разного возраста и по разным направлениям (конструирование, программирование, моделирование физических процессов и явлений).

Программа носит конвергентный характер, базирующийся на взаимодействии самых разных областей естественнонаучного и гуманитарного цикла, требующих знаний практически из всех учебных дисциплин от искусств и истории до математики и

естественных наук. Межпредметные занятия опираются на естественный интерес к разработке и постройке различных механизмов, как по готовым инструкциям, так и по собственным идеям.

Методические особенности реализации программы предполагают сочетание возможности развития индивидуальных творческих способностей и формирование умений взаимодействовать в коллективе, работать в группе.

Используются такие педагогические технологии как обучение в сотрудничестве, индивидуализация и дифференциация обучения, проектные методы обучения, технологии использования в обучении игровых методов, информационно-коммуникационные технологии.

Педагогическая целесообразность заключается в применяемом на занятиях деятельностном подходе, который позволяет максимально продуктивно усваивать материал путём смены способов организации работы. Тем самым педагог стимулирует познавательные интересы учащихся и развивает их практические навыки. У детей воспитываются ответственность за порученное дело, аккуратность, взаимовыручка. В программу включены коллективные практические занятия, развивающие коммуникативные навыки и способность работать в команде. Практические занятия помогают развивать у детей воображение, внимание, творческое мышление, умение свободно выражать свои чувства и настроения, работать в коллективе.

Информационно-коммуникационные технологии позволяют увеличить поток информации по содержанию предмета и методическим вопросам. В процессе реализации программы проводятся лекции, лабораторно-практические работы, мультимедиа-занятия, технические соревнования, игры, защиты проектов, экскурсии. Благодаря возможности наглядной демонстрации явлений и объектов в динамике происходит стимулирование непроизвольного внимания детей.

Программа предусматривает «ознакомительный» уровень освоения содержания программы, предполагающие использование общедоступных универсальных форм организации материала, минимальную сложность задач, поставленных перед обучающимися.

Цель: формирование у обучающихся компетенций в области передовых технологий, конструирования, программирования, в процессе изучения робототехники для применения к задачам реального мира.

Задачи:

Обучающие:

- познакомить с достижениями отечественной и мировой науки и техники в области робототехники, электроники, технологий искусственного интеллекта, компьютерных технологий;
- познакомить со специальными (профессиональными) терминами и понятиями;
- закрепить базовые общеобразовательные знания в области физики, математики, информатики и формировать целостную научную картину мира;
- изучить основы электроники, устройство и принцип работы отдельных элементов и узлов, входящих в состав робототехнических устройств и систем, процесс разработки, изготовления и сборки простых роботов;
- научить самостоятельно находить необходимую информацию, посредством специальной литературы и Интернет-ресурсов;
- изучать приемы и технологии разработки простейших алгоритмов и систем управления, машинного обучения, технических устройств и объектов управления;
 - дать базовые знания основ конструирования и кибернетики;
 - познакомить с конструкциями современных роботов;

- изучить алгоритмы, циклы и основы программирования;
- изучить теории автоматического управления, управления через Bluetooth;
- дать основополагающие навыки для дальнейшего освоения IT-профессий;
- сформировать навыки практической работы по сборке и отладке робототехнических систем;

Развивающие:

- формировать интерес к техническим знаниям;
- развивать у обучающихся техническое мышление, изобретательность, образное, пространственное, абстрактное, логическое и критическое мышление;
- формировать устойчивую учебную мотивацию к дальнейшему изучению робототехники и творческому поиску;
- развивать волю, терпение, самоконтроль, внимание, память, фантазию и изобретательность (творческий потенциал личности);
- развивать способность осознанно ставить перед собой конкретные задачи, разбивать их на отдельные этапы и добиваться их выполнения;
- стимулировать познавательную активность обучающихся посредством включения их в различные виды конструкторской, проектной и конкурсной деятельности;
 - развивать умение работать в команде и индивидуально;
 - развивать способность работать в условиях ограничений;
 - развивать навыки представления своего проекта.

Воспитательные:

- воспитывать чувство патриотизма, гражданственности, гордости за достижения отечественной науки и техники;
- воспитывать дисциплинированность, самоорганизацию, личную ответственность за порученное дело, самостоятельность, уважение к людям, умение работать в коллективе и чувство взаимопомощи;
 - формировать организаторские и лидерские качества;
 - воспитывать трудолюбие, аккуратность и уважение к труду;
- формировать правильное отношение к успехам и неудачам, развивать уверенность в себе.

Возраст обучающихся: программа рассчитана на обучающихся в возрасте 7-13 лет.

Сроки реализации: программа рассчитана на 1 год, общий объем – 102 часа (3 модуля);

Наполняемость учебных групп: набор обучающихся проводится без предварительного отбора. Формирование групп от 10-15 человек.

Формы организации деятельности: занятия носят гибкий характер с учетом предпочтений, способностей и возрастных особенностей обучающихся. Построение занятия включает в себя фронтальную, индивидуальную и групповую работу, а также некоторый соревновательный элемент.

Формы обучения:

- беседа;
- лекция;
- лабораторно-практическая работа;
- техническое соревнование;
- игра;
- защита проектов;
- экскурсия;
- кейс.

Планируемые результаты:

Личностные:

- гражданская идентичность обучающихся;
- чувство любви к родине, к её природе, культуре, науке;
- чувство гордости за свою страну, деятелей науки, изобретателей и конструкторов;
- формирование уважительного отношения к иному мнению, чужим идеям и технологиям;
- положительное отношение к процессу учения, к приобретению знаний и умений, стремление преодолевать возникающие затруднения;
- наличие мотивации к творческому труду и бережному отношению к материальным и духовным ценностям, формирование установки на безопасный труд;
 - начальные навыки саморегуляции;
- сформированность ценностных отношений, обучающихся к себе, другим участникам образовательного процесса, самому образовательному процессу и его результатам.

<u>Метапредметные:</u>

Познавательные:

- использовать и анализировать различные источники информации;
- преобразовывать познавательную задачу в практическую;
- выделять главное, осуществлять выбор наиболее эффективных способов решения;
 - прогнозировать результат.

Регулятивные:

- планировать, контролировать и оценивать учебные действия в соответствии с поставленной задачей и условием её реализации в процессе познания;
 - понимать причины успеха/неуспеха учебной деятельности;
 - конструктивно действовать даже в ситуациях не успеха;
- самостоятельно учитывать выделенные педагогом ориентиры действия в новом материале;
- вносить коррективы в действие после его завершения на основе оценки и учета характера сделанных ошибок;
- адекватно воспринимать предложения и оценку педагогов, товарищей и родителей;
- готовность оценивать свой труд, принимать оценки одноклассников, педагогов, родителей.

Коммуникативные:

- учитывать разные мнения и интересы и обосновывать свою позицию;
- приходить к общему решению в совместной работе (сотрудничать с одноклассниками);
 - сотрудничать с взрослыми и сверстниками в разных социальных ситуациях;
 - не создавать конфликтов и находить выходы из спорных ситуаций.

Предметные результаты:

Модульный принцип построения программы предполагает описание предметных результатов в каждом конкретном модуле.

КРИТЕРИИ ОЦЕНКИ ЗНАНИЙ, УМЕНИЙ И НАВЫКОВ ПРИ ОСВОЕНИИ ПРОГРАММЫ

Диагностика эффективности образовательного процесса осуществляется в течение всего срока реализации Программы. Это помогает своевременно выявлять пробелы в знаниях, умениях обучающихся, планировать коррекционную работу, отслеживать динамику развития детей. Для оценки эффективности освоения образовательной Программы в течение года используется входная, промежуточная (каждый модуль) и итоговая диагностики результатов освоения программы. При этом используются следующие методы диагностики: собеседование, наблюдение, тестирование, самостоятельные и практические работы, творческие задания, конкурсы, выставки, соревнования, анкетирование, самооценка и взаимная оценка обучающихся.

Применяется 3-х балльная система оценки знаний, умений и навыков обучающихся (выделяется три уровня: высокий, средний, низкий). Итоговая оценка результативности освоения программы проводится путём вычисления среднего показателя, основываясь на суммарной составляющей по итогам входной, промежуточной и итоговой диагностик.

Диагностические карты оценки результативности учащихся ознакомительного уровня приведены в приложении 1.

<u>Низкий уровень освоения программы:</u> ребёнок овладел менее чем 50% (менее 27 баллов – первый год обучения, менее 24 баллов – второй год обучения) предусмотренных знаний, умений и навыков, испытывает серьёзные затруднения при работе с учебным материалом; в состоянии выполнять лишь простейшие практические задания педагога.

Средний уровень освоения программы: объём усвоенных знаний, приобретённых умений и навыков составляет 50 – 69% (27 – 37 баллов – первый год обучения, 24 – 33 балла – второй год обучения); работает с учебным материалом с помощью педагога; в основном, выполняет задания на основе образца; удовлетворительно владеет теоретической информацией по темам курса, умеет пользоваться литературой и электронными источниками информации.

Высокий уровень освоения программы: учащийся овладел на 70 – 100% (38 – 54 балла – первый год обучения, 34 – 48 баллов – второй год обучения) предусмотренным программой учебным планом; работает с учебными материалами самостоятельно, не испытывает особых трудностей; выполняет практические задания с элементами творчества; свободно владеет теоретической информацией по курсу, умеет анализировать и применять полученную информацию на практике.

Формы контроля качества образовательного процесса:

- собеседование;
- наблюдение;
- тестирование;
- самостоятельные и лабораторно-практические работы;
- выполнение творческих заданий;
- участие в конкурсах, выставках, соревнованиях;
- анкетирование;
- самооценка и взаимная оценка обучающимися работ друг друга.

УЧЕБНЫЙ ПЛАН ОБУЧЕНИЯ (ОЗНАКОМИТЕЛЬНЫЙ УРОВЕНЬ)

No	Название модуля	Количество часов			
модуля		Всего	Теория	Практика	
1.	«Введение в робототехнику. Знакомство и работа с набором LEGO Education Mindstorms EV3»	22	9	13	
2.	«Основы конструирования. Простые механизмы»	46	13	33	
3.	«Сборка и программирование роботов»	34	5	29	
	ОТОТИ	102	27	75	

1. Модуль «Введение в робототехнику. Знакомство и работа с набором LEGO Education Mindstorms EV3»

Цель: формирование у обучающихся компетенций в области передовых технологий робототехники и работы с конструкторами LEGO Education Mindstorms EV3.

Задачи:

Обучающие:

- познакомить с достижениями отечественной и мировой науки и техники в области робототехники, электроники, технологий искусственного интеллекта, компьютерных технологий;
- познакомить со специальными (профессиональными) терминами и понятиями;
- закрепить базовые общеобразовательные знания в области физики, математики, информатики и формировать целостную научную картину мира;
- изучить основы электроники, устройство и принцип работы отдельных элементов и узлов, входящих в состав робототехнических устройств и систем, процесс разработки, изготовления и сборки простых роботов;
 - дать базовые знания основ конструирования и кибернетики;
 - изучить теории автоматического управления, управления через Bluetooth.

Развивающие:

- формировать интерес к техническим знаниям;
- развивать у обучающихся техническое мышление, изобретательность, образное, пространственное, абстрактное, логическое и критическое мышление;
- формировать устойчивую учебную мотивацию к дальнейшему изучению робототехники и творческому поиску;
- развивать волю, терпение, самоконтроль, внимание, память, фантазию и изобретательность (творческий потенциал личности);
- развивать способность осознанно ставить перед собой конкретные задачи, разбивать их на отдельные этапы и добиваться их выполнения;
 - развивать умение работать в команде и индивидуально;
 - развивать способность работать в условиях ограничений.

Воспитательные:

- воспитывать чувство патриотизма, гражданственности, гордости за достижения отечественной науки и техники;
- воспитывать дисциплинированность, самоорганизацию, личную ответственность за порученное дело, самостоятельность, уважение к людям, умение работать в коллективе и чувство взаимопомощи;
 - формировать организаторские и лидерские качества;
 - воспитывать трудолюбие, аккуратность и уважение к труду;
 - формировать правильное отношение к успехам и неудачам, развивать

уверенность в себе.

Предметные ожидаемые результаты:

Обучающийся должен знать:

- технику безопасности при работе в кванте «Робототехника»;
- что такое робот, историю и поколения роботов, прикладное использование и перспективы развития роботов;
 - значение роли робототехники в жизни;
- состав, название, укладку, и назначение деталей конструктора LEGO Education Mindstorms EV3;
 - устройство и принципы работы с ПК.

Обучающийся должен уметь:

- собирать простые конструкции из деталей набора LEGO Education Mindstorms EV3;
 - работать с ПК;
- выполнять задания учебных блоков LEGO Mindstorms: «Звуки модуля», «Индикатор состояния модуля», «Экран модуля», «Кнопки управления модулем».

Обучающийся должен приобрести навык:

- соединения деталей набора;
- работы по установке и подключению различных датчиков и сервоприводов;
- управления датчиками и сервоприводами модулем EV3.

Учебно-тематический план

No	Тема занятия	K	ол-во часов		Формы контроля/
		Теория	Практика	Всего	аттестации
1.	Вводное занятие. Инструктаж по ТБ. Экскурсия по минитехнопарку.	2		2	Собеседование, анкетирование.
2.	Введение в робототехнику.	1		1	Собеседование, тестирование.
3.	Знакомство с набором LEGO Education Mindstorms EV3.	1	1	2	Наблюдение, собеседование, практическая работа.
4.	Устройство и принципы работы с ПК.	1	1	2	Собеседование, самостоятельная работа.
5.	Знакомство с ПО LEGO Education Mindstorms EV3 на ПК.	1		1	Наблюдение, самостоятельная работа.
6.	Модуль EV3.	1	4	5	Собеседование, практическая работа, творческое задание.
7.	Сервоприводы EV3.	1	1	2	Собеседование, практическая работа.
8.	Датчики EV3.	1	4	5	Собеседование, практическая работа, творческое задание.
9.	Творческая работа		2	2	Практическая работа, творческое задание.
	Итого:	9	13	22	

Содержание программы модуля

Тема 1. Вводное занятие. Инструктаж по ТБ. Экскурсия по мини-технопарку.

<u>Теория:</u> Знакомство с деятельностью кванта «Робототехника». Инструктаж по технике безопасности при работе в кванте «Робототехника». План работы на учебный год. Экскурсия по мини-технопарку, демонстрация изготовленных устройств и систем.

Тема 2. Введение в робототехнику.

<u>Теория:</u> Что такое робот. История робототехники. Поколение роботов. Прикладное использование и перспективы развития роботов.

Тема 3. Знакомство с набором LEGO Education Mindstorms EV3.

<u>Теория:</u> Состав конструктора. Сортировка и укладка деталей. Основные механические детали конструктора. Их название, назначение и способы соединения.

<u>Практика:</u> Контроль знаний в форме беседы, опроса. Соединение деталей конструктора описанными способами. Сборка тестовой произвольной конструкции.

Тема 4. Устройство и принципы работы с ПК.

<u>Теория:</u> Устройство ПК. Включение, выключение и перезагрузка ПК. Работа с окнами. Работа с папками и файлами. Расширения файлов.

Практика: Закрепление изученного материала при самостоятельной работе с ПК.

Тема 5. Знакомство с ПО LEGO Education Mindstorms EV3 на ПК.

<u>Теория:</u> Общее знакомство с интерфейсом ПО LEGO Education Mindstorms EV3 на ПК. Панель инструментов. Палитра команд. Рабочее поле. Окно подсказок. Окно EV3. Панель конфигурации. Самоучитель. Работа с ПО LEGO Education Mindstorms EV3 на ПК. Средства управления роботом.

Тема 6. Модуль EV3.

<u>Теория:</u> Характеристики модуля EV3. Установка аккумуляторов в блок микрокомпьютера. Интерфейс и описание модуля EV3 (пиктограммы, функции, индикаторы). Главное меню модуля EV3 (мои файлы, программы, испытай меня, вид, настройки). Технология подключения к EV3 (включение и выключение, загрузка и выгрузка программ, порты USB, входа и выхода). Файловая система модуля. Настройка конфигурационного экрана: уровень звука, таймер бездействия, включение Bluetooth и Wi-Fi, информация о ПО блока. Подключение к другим устройствам Bluetooth или к другому модулю EV3.

<u>Практика:</u> Контроль знаний в форме беседы, опроса. Закрепление изученного теоретического материала при работе с модулем EV3 и ПО LEGO Education Mindstorms EV3 на ПК. Выполнение заданий учебных блоков LEGO Mindstorms: «Звуки модуля», «Индикатор состояния модуля», «Экран модуля», «Кнопки управления модулем».

Тема 7. Сервоприводы EV3.

<u>Теория:</u> Большой сервопривод. Средний сервопривод. Устройство, технические характеристики и применение сервоприводов. Подключение сервоприводов к EV3. Режимы управления сервоприводами на модуле EV3. Встроенный датчик оборотов (измерения в градусах и оборотах). Скорость вращения.

<u>Практика:</u> Контроль знаний в форме беседы, опроса. Подключение и запуск сервоприводов. Изменение параметров сервоприводов и их тестирование.

Тема 8. Датчики EV3.

<u>Теория:</u> Устройство и принцип работы ультразвукового датчика. Настройки в панели конфигурации для ультразвукового датчика. Примеры простых команд и программ с ультразвуковым датчиком. Устройство и принцип работы датчика касания. Положения датчика касания: «Нажатие», «Отпущен» и «Щелчок». Настройки в панели конфигурации для датчика касания. Примеры простых команд и программ с датчиком касания. Устройство и принцип работы датчика цвета. Настройки в панели конфигурации для датчика цвета. Режимы работы датчика цвета: цвет, яркость отражённого света и яркость внешнего освещения. Применение и настройки в режимах датчика освещенности.

Примеры простых команд и программ с датчиком цвета. Устройство и принцип работы гироскопического датчика. Настройки в панели конфигурации для гироскопического датчика. Примеры простых команд и программ с гироскопического датчиком. Особенности использования гироскопического датчика. Подключение датчиков к модулю EV3.

<u>Практика:</u> Контроль знаний в форме беседы, опроса. Подключение и использование датчиков (касания, цвета, ультразвукового, гироскопического). Изменение параметров и режимов датчиков и их тестирование.

2. Модуль «Основы конструирования. Простые механизмы»

Цель: формирование у обучающихся компетенций в области передовых технологий, конструирования, программирования, в процессе изучения и сборки простых механизмов.

Задачи:

Обучающие:

- познакомить с достижениями отечественной и мировой науки и техники в области робототехники, компьютерных технологий;
- познакомить со специальными (профессиональными) терминами и понятиями;
- закрепить базовые общеобразовательные знания в области физики, математики, информатики и формировать целостную научную картину мира;
- научить самостоятельно находить необходимую информацию, посредством специальной литературы и Интернет-ресурсов;
- научить разрабатывать проекты, обосновывать принятые решения и реализовывать их на практике.

Развивающие:

- формировать интерес к техническим знаниям;
- развивать у обучающихся техническое мышление, изобретательность, образное, пространственное, абстрактное, логическое и критическое мышление;
- формировать устойчивую учебную мотивацию к дальнейшему изучению робототехники и творческому поиску;
- развивать волю, терпение, самоконтроль, внимание, память, фантазию и изобретательность (творческий потенциал личности);
- развивать способность осознанно ставить перед собой конкретные задачи, разбивать их на отдельные этапы и добиваться их выполнения;
 - развивать умение работать в команде и индивидуально;
 - развивать способность работать в условиях ограничений.

Воспитательные:

- воспитывать чувство патриотизма, гражданственности, гордости за достижения отечественной науки и техники;
- воспитывать дисциплинированность, самоорганизацию, личную ответственность за порученное дело, самостоятельность, уважение к людям, умение работать в коллективе и чувство взаимопомощи;
 - формировать организаторские и лидерские качества;
 - воспитывать трудолюбие, аккуратность и уважение к труду;
- формировать правильное отношение к успехам и неудачам, развивать уверенность в себе.

Предметные ожидаемые результаты:

Обучающийся должен знать:

- основы построения конструкций;
- элементы и виды конструкций;
- основные свойства конструкций (равновесие, устойчивость, прочность);
- способы описания конструкции (рисунок, схема, чертеж), их достоинства и недостатки;
 - простые механизмы и их разновидности;
 - примеры применения простых механизмов в быту и технике;
 - способы применения колёс и осей;
 - способы использования гусениц и ног;
 - что такое трение;
 - принцип действия и применение различных передач;
 - этапы разработки проекта.

Обучающийся должен уметь:

- собирать и анализировать различные простые конструкции и механизмы передачи движения;
 - производить расчёты передаточных чисел;
 - выполнять задания учебных кейсов;
 - разрабатывать и выполнять проекты.

Обучающийся должен приобрести навык:

- по сборке и анализу различных конструкций и механизмов передач движения;
 - расчёта передаточных чисел в различных механизмах передачи движения;
 - проектирования роботов.

Учебно-тематический план

No	Тема занятия	К	ол-во часов		Формы контроля/
		Теория	Практика	Всего	аттестации
1.	Конструкции и	1	1	2	Собеседование, практическая
	элементы.				работа, анкетирование.
2.	Рычаг.	1	1	2	Собеседование, практическая
					работа.
	Колесо и ось. Шаровое				Собеседование, практическая
3.	колесо. Гусеницы.	1	2	3	работа.
	Ноги.				
4.	Ремённая передача.	1	1	2	Собеседование, практическая
					работа, тестирование.
5.	Зубчатая передача.	1	1	2	Собеседование, практическая
					работа, тестирование.
	Передаточное число.				Собеседование, практическая
6.	Сложные ремённые и	1	2	3	работа, самооценка и
0.	зубчатые передачи.	1	_	3	взаимная оценка.
	Редуктор.				
7.	Винт. Червячная	1	1	2	Собеседование, практическая
	передача.				работа.
8.	Зубчато-реечная	1	1	2	Собеседование, практическая
	передача.				работа.
	Виды передач.				Собеседование,
9.	Преимущества и	1		1	тестирование, самооценка и
	недостатки.				взаимная оценка.

10.	Уборочная машина.		3	3	Наблюдение, самостоятельная работа, творческое задание, самооценка и взаимная оценка.
11.	Блоки. Полиспаст.	1	1	2	Собеседование, тестирование, практическая работа.
12.	Храповой механизм с собачкой.		1	1	Собеседование, практическая работа.
13.	Игра «Большая рыбалка».		3	3	Наблюдение, самостоятельная работа, творческое задание, самооценка и взаимная оценка, соревнование.
14.	Наклонная плоскость. Клин.	1	1	2	Собеседование, практическая работа, тестирование.
15.	Свободное качение.		3	3	Наблюдение, самостоятельная работа, творческое задание, самооценка и взаимная оценка.
16.	Кулачок.	1	1	2	Собеседование, практическая работа.
17.	Механический молоток.		3	3	Наблюдение, самостоятельная работа, творческое задание, самооценка и взаимная оценка.
18.	Творческий проект «Конструкции и механизмы».	1	7	8	Собеседование, наблюдение, творческое задание, самооценка и взаимная оценка.
	Итого:	13	33	46	

Содержание программы модуля

Тема 1. Конструкции и элементы.

<u>Теория:</u> Понятие конструкции. Элементы конструкции. Основы построения конструкций. Растяжение, сжатие. Опорные и стягивающие элементы. Треугольные и прямоугольные конструкции. Основные свойства конструкций (равновесие, устойчивость, прочность). Способы описания конструкции (рисунок, схема, чертеж) их достоинства и недостатки.

<u>Практика:</u> Контроль знаний в форме беседы, опроса. Сборка треугольных и прямоугольных конструкций, с последующим испытанием. Исследование и анализ свойств собранных конструкций.

Тема 2. Рычаг.

<u>Теория:</u> Понятие о рычагах. Основные определения (сила, груз, ось вращения, рычаг). Виды рычагов. Использование рычагов.

<u>Практика:</u> Сборка и исследование различных видов рычагов. Анализ результатов. Контроль знаний в форме беседы, опроса.

Тема 3. Колесо и ось. Шаровое колесо. Гусеницы. Ноги.

<u>Теория:</u> Понятие о простых механизмах и их разновидностях. Примеры применения простых механизмов в быту и технике. Колеса и оси. Где используются колеса и оси. Использование гусениц и ног. Что такое трение.

<u>Практика:</u> Сборка механизмов с различными видами сцепления с поверхностью. Исследование и анализ преимуществ и недостатков каждого вида. Целесообразность применения в конкретной конструкции.

Тема 4. Ремённая передача.

<u>Теория:</u> Шкивы. Где используются шкивы. Ведущий и ведомый шкив. Применение ремённых передач в технике, быту и спорте.

<u>Практика:</u> Сборка тестовой модели ремённой передачи, последующее исследование и анализ её преимуществ и недостатков.

Тема 5. Зубчатая передача.

<u>Теория:</u> Зубчатые колёса. Где используются зубчатые колеса. Назначение зубчатых колес, их виды (цилиндрические, конические, коронные). Зубчатые передачи (цилиндрическая, коническая). Ведущее и ведомое зубчатые колёса. Направление вращения зубчатых колёс. Промежуточное зубчатое колесо.

<u>Практика:</u> Сборка тестовой модели зубчатой передачи, последующее исследование и анализ её преимуществ и недостатков.

Тема 6. Передаточное число. Сложные ремённые и зубчатые передачи. Редуктор.

<u>Теория:</u> Что такое передаточное число. Скорость вращения зубчатых колес разных размеров при совместной работе. Определение передаточного числа в ремённой и зубчатой передачах. Повышающие и понижающие передачи. Использование нескольких передач (Сложные ремённые и зубчатые передачи). Что такое редуктор. Применение редуктора в технике.

<u>Практика:</u> Сборка и исследование передаточных чисел ремённых и зубчатых передач, сложных ремённых и зубчатых передач. Сборка тестовой модели редуктора на основе ремённой и зубчатой передач. Наблюдение и проведение эксперимента.

Тема 7. Винт. Червячная передача.

<u>Теория:</u> Винт (Определение. Шаг. Зависимость между шагом винта и силой трения). Изучение червячной передачи. Принцип действия. Применение червячной передачи в технике. Свойства червячной передачи (червячное колесо только ведущее, передача движения под прямым углом, только понижающая передача). Червячный редуктор.

<u>Практика:</u> Сборка и исследование червячной передачи. Сборка тестовой модели редуктора на основе червячной передачи. Наблюдение и проведение эксперимента.

Тема 8. Зубчато-реечная передача.

<u>Теория:</u> Принцип действия зубчато-реечной передачи. Превращение вращательного движения в поступательное. Использование зубчато-реечной передачи в технике и механизмах, рулевое управление на основе рейки. Зубчато-реечная передача с редуктором.

<u>Практика:</u> Сборка и исследование зубчато-реечной передачи. Анализ собранного механизма.

Тема 9. Виды передач. Преимущества и недостатки.

<u>Теория:</u> Сравнение изученных видов передач. Анализ преимуществ и недостатков. Их применение в технике.

Тема 10. Уборочная машина.

<u>Практическая</u> Кейс «Уборочная машина» (практическая работа по сборке модели с использованием различных видов передач, их изменением, исследованием и анализом).

Тема 11. Блоки. Полиспаст.

<u>Теория:</u> Блоки, их виды (подвижный и неподвижный). Применение блоков в технике. Полиспаст (устройство, принцип действия).

<u>Практика:</u> Сборка модели с использованием блоков. Исследование разных видов блоков. Подведение итогов работы.

Тема 12. Храповой механизм с собачкой.

<u>Практика:</u> Сборка и исследование храпового механизма с собачкой. Определение области применения.

Тема 13. Игра «Большая рыбалка».

<u>Практика:</u> Кейс «Игра «Большая рыбалка»» (практическая работа по сборке модели с использованием блоков, полиспаста, рычагов, храпового механизма с собачкой, а также по изменению конструкции, исследованию и анализу). Проведение игры.

Тема 14. Наклонная плоскость. Клин.

<u>Теория:</u> Определение понятий наклонная плоскость, клин. Угол наклонной плоскости. Сила тяжести. Сила трения. Использование наклонной плоскости и клина в жизни.

<u>Практика:</u> Сборка модели наклонной плоскости. Исследование перемещения предметов по наклонной плоскости с изменением угла наклона.

Тема 15. Свободное качение.

<u>Практика:</u> Кейс «Свободное качение» (практическая работа по сборке модели, изменению конструкции, тестированию на дальность скатывания с наклонной плоскости ианализу).

Тема 16. Кулачок.

<u>Теория:</u> Определение понятия кулачок. Принцип действия кулачкового механизма. Свойства кулачкового механизма. Влияние формы кулачка на работу механизма. Применение кулачковых механизмов в технике.

<u>Практика:</u> Сборка, исследование и анализ кулачкового механизма.

Тема 17. Механический молоток.

<u>Практика:</u> Кейс «Механический молоток» (практическая работа по сборке модели с использованием рычагов, кулачков и исследование силы трения скрепляемых деталей с последующим анализом).

Тема 18. Творческий проект «Конструкции и механизмы».

<u>Теория:</u> Этапы разработки проекта (выбор темы; определение конструкции, технологии изготовления механизма; сборка; испытание и анализ изделия).

<u>Практика:</u> Разработка, сборка и испытание собственной технической конструкции на основе простых механизмов для выполнения определённых действий. Презентация своего проекта. Анализ проделанной работы. Подведение итогов.

3. Модуль «Сборка и программирование роботов»

Цель: формирование у обучающихся компетенций в области передовых технологий, конструирования, программирования, в процессе изучения робототехники для применения кзадачам реального мира.

Задачи:

Обучающие:

- познакомить с достижениями отечественной и мировой науки и техники в области робототехники, технологий искусственного интеллекта, компьютерных технологий;
- познакомить со специальными (профессиональными) терминами и понятиями;
- закрепить базовые общеобразовательные знания в области физики, математики, информатики и формировать целостную научную картину мира;
- изучить основы электроники, устройство и принцип работы отдельных элементов и узлов, входящих в состав робототехнических устройств и систем, процесс разработки, изготовления и сборки простых роботов;
 - научить самостоятельно находить необходимую информацию, посредством

специальной литературы и Интернет-ресурсов;

- изучить приемы и технологии разработки простейших алгоритмов и систем управления, машинного обучения, технических устройств и объектов управления;
 - дать базовые знания основ конструирования и кибернетики;
 - познакомить с конструкциями современных роботов;
 - формировать умение ориентироваться на идеальный конечный результат;
 - изучить алгоритмы, циклы и основы программирования;
 - изучить теории автоматического управления, управления через Bluetooth;
 - дать основополагающие навыки для дальнейшего освоения IT-профессий;
- сформировать навыки практической работы по сборке и отладке робототехнических систем;
 - сформировать навыки анализа и разработки сложных механизмов;
- научить разрабатывать проекты, обосновывать принятые решения и реализовывать их на практике.

Развивающие:

- формировать интерес к техническим знаниям;
- развивать у обучающихся техническое мышление, изобретательность, образное, пространственное, абстрактное, логическое и критическое мышление;
- формировать устойчивую учебную мотивацию к дальнейшему изучению робототехники и творческому поиску;
- развивать волю, терпение, самоконтроль, внимание, память, фантазию и изобретательность (творческий потенциал личности);
- развивать способность осознанно ставить перед собой конкретные задачи, разбивать их на отдельные этапы и добиваться их выполнения;
- стимулировать познавательную активность обучающихся посредством включения их в различные виды конструкторской, проектной и конкурсной деятельности;
 - развивать умение работать в команде и индивидуально;
 - развивать способность работать в условиях ограничений;
 - развивать навыки представления своего проекта.

Воспитательные:

- воспитывать чувство патриотизма, гражданственности, гордости за достижения отечественной науки и техники;
- воспитывать дисциплинированность, самоорганизацию, личную ответственность за порученное дело, самостоятельность, уважение к людям, умение работать в коллективе и чувство взаимопомощи;
 - формировать организаторские и лидерские качества;
 - воспитывать трудолюбие, аккуратность и уважение к труду;
- формировать правильное отношение к успехам и неудачам, развивать уверенность в себе.

Предметные ожидаемые результаты:

Обучающийся должен знать:

- технологию сборки робота на приводной платформе;
- способы программирования робота для движения по прямой траектории, с разворотами, с различными углами поворота и остановкой у объекта;
 - способы установки и программирования датчиков;
 - этапы выполнения творческого проекта.

Обучающийся должен уметь:

- собирать робота на приводной платформе по инструкции LEGO Mindstorms;
- выполнять задания учебного блока LEGO Mindstorms;
- устанавливать и программировать датчики на приводной платформе;

– разрабатывать и выполнять проекты. Обучающийся должен приобрести навык:

- по сборке роботов, установке и программированию датчиков;
- выполнения проектов.

Учебно-тематический план

Сборка робота на приводной платформе. Теория Практика Всего Наблюдение, практическая работа. 2. Движение робота. 1 3 4 Поворотом. 3. Движение робота с поворотом. 1 4 5 Собеседование, практическая работа. 4. Остановка робота у объекта. 2 2 2 2 1 5. Перемещение объекта роботом. 2 2 2 2 1 6. Остановка робота у линии. 2 2 2 2 2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 2 2 2 1 1 1 2 2 2 2 1 1 1 2 2 2 1 1 2 2 2 2 2 2 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 </th <th>№</th> <th>Тема занятия</th> <th>Ко</th> <th colspan="2">Кол-во часов</th> <th>Формы контроля/</th>	№	Тема занятия	Ко	Кол-во часов		Формы контроля/
1. приводной платформе. 2 2 практическая работа. 2. Движение робота. 1 3 4 практическая работа. 3. Движение робота с поворотом. 1 4 5 Собеседование, практическая работа. 4. Остановка робота у объекта. 2 2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 2 2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 2 2 1 1 1 2 2 1 1 1 2 2 1 1 1 2 2 1 1 1 2 2 1 1 1 2 2 1 1 1 2 2 1 1 2 2 1 1 1 <			Теория	Практика	Всего	Аттестации
2. Движение робота.		Сборка робота на	_	_		Наблюдение,
2. Движение робота. 1 3 4 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 3. Движение робота с поворотом. 1 4 5 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 4. Остановка робота у объекта. 2 2 2 1 1 2 2 2 1 1 2 2 2 1 2	1.	приводной платформе.		2	2	практическая
2. Движение робота. 1 3 4 наблюдение, практическая работа. 3. Движение робота с поворотом. 1 4 5 Собессдование, наблюдение, практическая работа. 4. Остановка робота у объекта. 2 2 2 наблюдение, практическая работа. 5. Перемещение объекта роботом. 2 2 2 наблюдение, практическая работа. 6. Остановка робота у линии. 2 2 2 1 наблюдение, практическая работа. 7. Поворот робота с помощью гироскопа. 2 2 2 2 1 наблюдение, практическая работа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 1 1 2 2 1 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>работа.</td>						работа.
2. Движение робота:						Собеседование,
Перемещение объекта работа. 2 2 1 1 2 1 1 2 1 1	2	Примения побото	1	2	1	наблюдение,
3. Движение робота с поворотом. 1 4 5 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 4. Остановка робота у объекта. 2 2 2 2 наблюдение, практическая работа. 5. Перемещение объекта роботом. 2 2 2 2 1 1 1 2 2 2 1 1 1 1 1 1 2 3 4 3 3 3 3 3 4 3 3 3 4 3 3 4 3 4 3 4 3 4 3	۷.	движение росста.	1	3	4	практическая
Поворотом. Наблюдение, практическая работа. Собеседование, наблюдение, практическая работа. Собеседование, наблюдение, самостоятельная раб						работа.
Перемещение объекта робота у объекта 2 2 2 2 1 1 2 1 2 1 1	3.	Движение робота с	1	4	5	Собеседование,
Делользование датчика касания на роботе. Делойка конфигурации блоков. Делой да дабота. Делой да да дабота. Делой да		поворотом.				наблюдение,
4. Остановка робота у объекта. 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 5. Перемещение объекта роботом. 2 2 2 1 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 6. Остановка робота у линии. 2 2 2 2 1 1 1 2 2 2 1 2 2 1 1 2 2 2 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 1 2 2 2 2 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 4 3 4 3 4 3 4 3 4 4 3 4<						практическая
4. Остановка робота у объекта. 2 2 наблюдение, практическая работа. 5. Перемещение объекта роботом. 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 6. Остановка робота у линии. 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 7. Поворот робота с помощью гироскопа. 2 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 1 2 Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа.						работа.
4. объекта. 2 2 1 практическая работа. 5. Перемещение объекта роботом. 2 2 2 2 1 наблюдение, практическая работа. 6. Остановка робота у линии. 2 2 2 2 2 1 1 1 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 4 3 3 4 3 4 3 4 3 4						Собеседование,
5. Перемещение объекта роботом. 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 6. Остановка робота у линии. 2 2 2 2 2 2 1 1 2 <td>1</td> <td>Остановка робота у</td> <td></td> <td>2</td> <td>2</td> <td>наблюдение,</td>	1	Остановка робота у		2	2	наблюдение,
Беремещение объекта роботом. 2 2 2 2 1 1 2 1 2 1 2 1 1	4 .	объекта.		2	2	-
5. Перемещение объекта роботом. 2 2 наблюдение, практическая работа. 6. Остановка робота у линии. 2 2 2 наблюдение, практическая работа. 7. Поворот робота с помощью гироскопа. 2 2 2 2 1 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 2 1 2 2 2 1 1 2 2 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 <t< td=""><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>1 ±</td></t<>						1 ±
5. Перемещение объекта роботом. 2 2 наблюдение, практическая работа. 6. Остановка робота у линии. 2 2 2 наблюдение, практическая работа. 7. Поворот робота с помощью гироскопа. 2 2 2 2 1 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 2 1 2 2 2 1 1 2 2 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 <t< td=""><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>Собеседование,</td></t<>						Собеседование,
3. роботом. 2 2 1 практическая работа. 6. Остановка робота у линии. 2 2 2 2 наблюдение, практическая работа. 7. Поворот робота с помощью гироскопа. 2 2 2 2 наблюдение, практическая работа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа.	_	Перемещение объекта		2	2	1 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
Бабота. Собеседование, наблюдение, практическая работа. Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа. Собеседование, наблюдение,	٥.	оботом.		2		
6. Остановка робота у линии. 2 2 наблюдение, практическая работа. 7. Поворот робота с помощью гироскопа. 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа.		-				_
6. линии. 2 2 практическая работа. 7. Поворот робота с помощью гироскопа. 2 2 Собеседование, практическая работа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 Собеседование, практическая работа. 9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа.						Собеседование,
7. Поворот робота с помощью гироскопа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 1 2 Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 2 1 1 2 1 2 1 1 2 1 1 2 1 1 2 1 1 2 1 1 2 1	6	Остановка робота у		2	2	наблюдение,
7. Поворот робота с помощью гироскопа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 2 2 паблюдение, практическая работа. 2 2 2 2 2 паблюдение, практическая работа. 2 2 2 2 паблюдение, практическая работа. 2 2 2 2 паблюдение, практическая работа. 3 2 2 2 паблюдение, практическая работа. 4 1 2 паблюдение, самостоятельная работа.	0.	линии.		2	2	практическая
7. Поворот робота с помощью гироскопа. 2 2 наблюдение, практическая работа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 Настройка конфигурации блоков. 2 2 2 Собеседование, практическая работа. 9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 2 Настройка самостоятельная работа.						_
7. помощью гироскопа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. 9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа.						Собеседование,
7. помощью гироскопа. 2 2 практическая работа. 8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 наблюдение, практическая работа. 9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа.	7	Поворот робота с		2	2	наблюдение,
8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 2 Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 Собеседование, наблюдение, практическая работа. Собеседование, наблюдение, наблюдение, самостоятельная работа.	/.	помощью гироскопа.		2	2	практическая
8. Использование датчика касания на роботе. 2 2 наблюдение, практическая работа. 9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа.						работа.
8. касания на роботе. 2 2 практическая работа. 9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 Наблюдение, самостоятельная работа.						Собеседование,
9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа.	Q	Использование датчика		2	2	наблюдение,
9. Настройка работа. Собеседование, наблюдение, самостоятельная работа.	0.	касания на роботе.		2	2	практическая
9. Настройка конфигурации блоков. 1 1 2 наблюдение, самостоятельная работа.						работа.
9. конфигурации блоков. 1 2 самостоятельная работа.						Собеседование,
конфигурации олоков. самостоятельная работа.	Q		1	1	2	наблюдение,
	<i>)</i> .	конфигурации блоков.	1	1	2	самостоятельная
						работа.
Программирование Собеседование,		Программирование				Собеседование,
робота средствами наблюдение,		робота средствами				наблюдение,
10. программного 1 1 2 тестирование,	10.	программного	1	1	2	тестирование,
приложения модуля самостоятельная		приложения модуля				самостоятельная
EV3. работа.		= -				работа.

11.	Творческий проект «Движение робота по заданной траектории».	1	8	9	Собеседование, наблюдение, творческое задание, самооценка и взаимная оценка, соревнование.
Итого:		5	29	34	

Содержание программы модуля

Тема 1. Сборка робота на приводной платформе.

<u>Практика:</u> Сборка робота на приводной платформе по инструкции LEGO Mindstorms.

Тема 2. Движение робота.

<u>Теория:</u> Программирование движения по прямой траектории. Рулевое управление. Независимое управление моторами. Включение, выключение сервоприводов. Включение сервоприводов на количество секунд, на количество градусов и на количество оборотов. Изменение мощности. Мягкая и резкая остановка. Настройка портов.

<u>Практика:</u> Выполнение заданий учебного блока LEGO Mindstorms «Перемещение по прямой».

Тема 3. Движение робота с поворотом.

<u>Теория:</u> Поворот робота на заданное число градусов. Расчёт угла поворота. Разворот робота. Расчёт числа оборотов колеса для прохождения заданного расстояния.

<u>Практика:</u> Выполнение заданий учебных блоков LEGO Mindstorms: «Независимое управление моторами», «Движение по кривой».

Тема 4. Остановка робота у объекта.

<u>Практика:</u> Установка и использование датчика расстояния на роботе. Сборка кубоида. Выполнение заданий учебного блока LEGO Mindstorms «Остановиться у объекта».

Тема 5. Перемещение объекта роботом.

<u>Практика:</u> Сборка и установка захватывающего устройства на робота. Выполнение заданий учебного блока LEGO Mindstorms «Переместить объект».

Тема 6. Остановка робота у линии.

<u>Практика:</u> Установка датчика цвета на робота. Выполнение заданий учебного блока LEGO Mindstorms «Остановиться у линии».

Тема 7. Поворот робота с помощью гироскопа.

<u>Практика:</u> Установка гироскопического датчика на робота. Выполнение заданий учебного блока LEGO Mindstorms «Остановиться под углом».

Тема 8. Использование датчика касания на роботе.

<u>Практика:</u> Установка датчика касания на робота. Программирование робота на пуск, остановку, совершение действий с помощью датчика касания. Апробация робота на поле.

Тема 9. Настройка конфигурации блоков.

<u>Теория:</u> Конфигурирование режимов программируемых блоков, параметров и значений. Ползунки. Ручной ввод. Выбор файла. Выбор из раскрывающегося меню.

<u>Практика:</u> Выполнение заданий учебного блока LEGO Mindstorms «Настройка конфигурации блоков».

Tema 10. Программирование робота средствами программного приложения модуля EV3.

<u>Теория:</u> Знакомство с приложением. Создание и запуск программ на модуле EV3. Тестирование и отладка программ.

<u>Практика:</u> Выполнение заданий учебного блока LEGO Mindstorms «Программирование модулей».

Тема 11. Творческий проект «Движение робота по заданной траектории».

<u>Теория:</u> Этапы разработки проекта (разработка конструкции робота; сборка; программирование и отладка; испытание и анализ разработанного робота).

<u>Практика:</u> Разработка, сборка, программирование, отладка и испытание на тестовом поле робота собственной конструкции для выполнения поставленной задачи. Презентация своего проекта. Анализ проделанной работы. Подведение итогов.

ОБЕСПЕЧЕНИЕ ПРОГРАММЫ

Методическое обеспечение программы

Основные принципы, положенные в основу программы:

- принцип доступности, учитывающий индивидуальные особенности каждого ребенка, создание благоприятных условий для их развития;
- принцип демократичности, предполагающий сотрудничество педагога и обучающегося;
- принцип системности и последовательности знание в программе даются в определенной системе, накапливая запас знаний, дети могут применять их на практике.

Методы работы:

- словесные методы: лекция, беседа, сообщения эти методы способствуют обогащению теоретических знаний детей, являются источником новой информации;
- наглядные методы: презентации, демонстрации готовых моделей, схем, чертежей, инструкций. Наглядные методы дают возможность более детального обследования объектов, дополняют словесные методы, способствуют развитию мышления детей;
- практические методы: изготовление моделей, схем, чертежей, проектов. Данные методы позволяют воплотить теоретические знания на практике, способствуют развитию навыков и умений детей.

Сочетание словесного и наглядного методов учебно-воспитательной деятельности, воплощённых в форме лекции, беседы, творческого задания, позволяют психологически адаптировать ребёнка к восприятию материала, направить его потенциал на познание истории науки и техники, расширению политехнического кругозора.

Информационно-методическое обеспечение программы

- специализированная литература по робототехнике, подборка журналов;
- наборы технической документации к применяемому оборудованию;
- образцы моделей и систем, выполненные учащимися и педагогом;
- плакаты, фото и видеоматериалы;
- учебно-методические пособия для педагога и обучающихся, включающие, информационный и справочный материалы на различных носителях, компьютерное и видео оборудование;
- электронные учебники, справочные материалы, кейсы, учебные задания, тесты и правила проведения различных соревнований.

Организационное обеспечение программы

В процессе обучения применяются различные формы организации учебной деятельности:

- беседы и лекции с фронтальным и индивидуальным устным и письменным опросом;
 - лабораторно-практические и самостоятельные работы;
 - учебные задания;
 - проекты;
 - презентации;
 - кейсы:
 - игры;
 - соревнования;

- экскурсии.

Инновационным методом организации учебной деятельности по программе является метод кейсов.

Кейс — описание проблемной ситуации понятной и близкой обучающимся, решение которой требует всестороннего изучения, поиска дополнительной информации и моделирования ситуации или объекта, с выбором наиболее подходящего.

Преимущества метода кейсов:

- практическая направленность. Кейс-метод позволяет применить теоретические знания к решению практических задач;
- интерактивный формат. Кейс-метод обеспечивает более эффективное усвоение материала за счет высокой эмоциональной вовлеченности обучаемых в творческий процесс. Участники погружаются в ситуацию с головой: у кейса есть главный герой, на место которого ставит себя команда и решает проблему от его лица. Акцент при обучении делается не на овладение готовым знанием, а на его выработку.

В ходе работы над кейсом целесообразно использовать следующие методы:

- объяснительно-иллюстративный;
- эвристический метод;
- метод устного изложения, позволяющий в доступной форме донести до обучающихся сложный материал;
- метод проверки, оценки знаний и навыков, позволяющий оценить переданные педагогом материалы и, по необходимости, вовремя внести необходимые корректировки по усвоению знаний на практических занятиях;
- исследовательский метод обучения, дающий обучающимся возможность проявить себя, показать свои возможности, добиться определенных результатов;
- проблемного изложения материала, когда перед обучающимися ставится некая задача, позволяющая решить определенный этап процесса обучения и перейти на новую ступень обучения;
 - закрепления и самостоятельной работы по усвоению знаний и навыков;
 - диалоговый и дискуссионный;
 - игра (на развитие внимания, памяти, воображения);
 - соревнования и конкурсы;
 - создание творческих работ для выставки.

Каждый кейс составляется в зависимости от темы и конкретных задач, которые предусмотрены программой, с учетом возрастных особенностей детей, их индивидуальной подготовленности, и состоит из теоретической и практической части.

Материально-техническое обеспечение программы

Кабинет с оборудованием для «Искусственный интеллект. Робототехники»:

- 5 компьютерных столов и ноутбуков;
- 2 базовых наборов LEGO Education Mindstorms EV3;
- 2 ресурсных наборов LEGO Education Mindstorms EV3;
- проектор с экраном.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

- 1. Никулин С.К., Полтавец Г.А., Полтавец Т.Г. Содержание научнотехнического творчества учащихся и методы обучения. М.: Изд. МАИ. 2004.
- 2. Полтавец Г.А., Никулин С.К., Ловецкий Г.И., Полтавец Т.Г. Системный подход к научно-техническому творчеству учащихся (проблемы организации и управления). УМП. М.: Издательство МАИ. 2003.
- 3. Власова О.С. Образовательная робототехника в учебной деятельности учащихся начальной школы. Челябинск, 2014г.
- 4. Мирошина Т. Ф. Образовательная робототехника на уроках информатики и физике в средней школе: учебно-методическое пособие. Челябинск: Взгляд, 2011г.
- 5. Перфильева Л. П. Образовательная робототехника во внеурочной учебной деятельности: учебно-методическое. Челябинск: Взгляд, 2011г.

Список литературы для обучающихся

- 1. Бейктал Дж. Конструируем роботом на Arduino. Первые шаги. М: Лаборатория Знаний, 2016г.
- 2. Белиовская Л. Г. / Белиовский Н.А. Использование LEGO-роботов в инженерных проектах школьников. Отраслевой подход ДМК Пресс, 2016г.
- 3. Белиовская Л. Г. / Белиовский Н.А. Белиовская Л. Г. Роботизированные лабораторные работы по физике. Пропедевтический курс физики (+ DVD-ROM) ДМК Пресс, 2016г.
- 4. Белиовская Л. Г. Узнайте, как программировать на LabVIEW. ДМК Пресс, 2014г.
- 5. Блум Д. Изучаем Arduino. Инструменты и метод технического волшебства. БХВ-Петербург, 2016г.
- 6. Монк С. Программируем Arduino. Основы работы со скетчами. Питер, 2016г.
- 7. Петин В. Проекты с использованием контроллера Arduino (1е и 2е издания). СПб: БХВ-Петербург, 2015г.

приложение 1

Диагностическая карта оценки результативности учащихся ознакомительного уровня

(входная диагностика) _____учебный год
Дополнительная общеобразовательная программа: «Искуственный инлект «Робототехника»»

Ф.И.О. педагога: Дата заполнения:

№	Параметры:	л	ичностны	e	Men	гапредмет	ные	Пр	едметные		Сумма баллов	Уровень
JN⊡	Ф.И.О. учащихся	ость		Гибкость мышлени я	познавател	Развитие само регуляции	Способнос ть к продуктив ному сотруднич еству	Знание истории развития робототехнически х систем	Знание специальн ой терминоло гии	Навыки работы с персональны м компьютером		
1												

Итого в % соотношении:

Высокий уровень: 15 - 18 баллов; Средний уровень: 10 - 14 баллов; Низкий уровень: 0 - 9 баллов.

Параметры

Па	раметры	Уровни	Степень выраженности качества	Оценка параметров
	Мотивация	высокий Проявляет постоянный интерес и творческое отношение к предмету, стремится получить дополнительную информацию.		2
	(выраженность интереса к занятиям)	Средний	Интерес возникает к новому материалу, но не к способам его применения на практике.	1
	запитим)	Низкий	Интерес практически не обнаруживается.	0
		Высокий	Может самостоятельно оценить свои возможности в выполнении задания, учитывая изменения известных способов действия.	2
	Самооценка деятельности на занятиях	Средний	Может с помощью педагога оценить свои возможности в решении задания, учитывая изменения известных ему способов действий.	1
Личностные		Низкий	Учащийся не умеет, не пытается и не испытывает потребности в оценке своих действий – ни самостоятельной, ни по просьбе педагога.	0
	Гибкость мышления	Высокий	Умение использовать различные способы решения одной и той же задачи. Умение свободно выделять «новые» свойства и отношения в объектах.	2
		Средний	Проявляются элементарные обобщения, позволяющие классифицировать объекты по различным признакам. Преобладают комплексные представления ситуативно-устойчивого уровня, проявляется их схематизация и структурирование.	1
		Низкий	Преобладает ориентация на внешние, иногда случайно выбранные признаки, отсутствие четкой структуры представлений.	0
Метапредмет ные	Развитие познавательной активности	Высокий	Учащийся любознателен, активен, внимателен, задания выполняет с интересом в логической последовательности, самостоятельно, не нуждаясь в дополнительных внешних стимулах, находит новые способы решения заданий.	2

		Средний	Учащийся достаточно активен и самостоятелен, но при выполнении заданий требуется внешняя стимуляция к выполнению логических действий, к внимательному отношению к заданию, круг интересующих вопросов довольно узок.	1
		Низкий	Уровень активности, самостоятельности учащихся низкий, при выполнении заданий требуется постоянная внешняя стимуляция, любознательность не проявляется.	0
		Высокий	Учащийся удерживает цель деятельности, намечает ее план, выбирает адекватные средства, проверяет результат, самостоятельно обнаруживает ошибки, вызванные несоответствием усвоенного способа действия и условий задачи, сам преодолевает трудности в работе, вносит коррективы и доводит дело до конца.	2
	Развитие саморегуляции	Средний	Удерживает цель деятельности, намечает план, выбирает адекватные средства, проверяет результат, однако в процессе деятельности часто отвлекается, трудности преодолевает только при психологической поддержке педагога, осознает правило контроля, но затрудняется одновременно выполнять учебные действия и контролировать их.	1
		Низкий	Деятельность хаотична, не продумана, прерывает деятельность из-за возникающих трудностей, стимулирующая и организующая помощь малоэффективна.	0
	Способность к	Высокий	Проявляет эмоционально позитивное отношение к процессу сотрудничества; ориентируется на партнера по общению, умеет слушать собеседника, совместно планировать, договариваться и распределять функции в ходе выполнения задания, осуществлять взаимопомощь.	2
	продуктивному сотрудничеству	Средний	Способен к сотрудничеству, но не всегда умеет аргументировать свою позицию и слушать партнера.	1
		Низкий	В совместной деятельности не пытается договориться, не может прийти к согласию, настаивает на своем, конфликтует или игнорирует других.	0
Предметные	Знание истории развития	Высокий	Знания о развитии робототехники достаточно обширны и точны. Имеются лишь незначительные ошибочные неточности.	2

робототехнически х систем	Средний	Знания о развитии робототехники не систематизированы, хаотичны, частично ошибочные.	1
	Низкий	Знания о развитии робототехники отсутствуют. Имеющиеся представления часто ошибочны.	0
	Высокий	Знание специальной терминологии хорошее. Знает основные термины, многие второстепенные и правильно их употребляет. Ошибки, если случаются, то незначительные.	2
Знание специальной терминологии	Средний	Знание специальной терминологии имеются. Понимает интуитивно некоторое количество основных терминов. Имеется ошибочное представление о некоторых терминах и понятиях.	1
	Низкий	Знание специальной терминологии на низком уровне. Плохо понимает даже интуитивно ясные термины.	0
	Высокий	Навыки освоены хорошо, многие отлично. Требуется только итоговый контроль при окончании работы. Дополнительные подсказки редки и незначительны.	2
Навыки работы с персональным компьютером	Средний	Основные навыки освоены достаточно хорошо, но для успешного завершения работ требуется дополнительный контроль и подсказки. Дополнительная помощь незначительна.	1
	Низкий	Даже самые простые навыки самостоятельно выполняются с ошибками и с низким качеством. Для завершения работ часто требуется помощь	0

Диагностическая карта оценки результативности учащихся ознакомительного уровня

(Модуль 1.	«Введение в робототехнику.	Знакомство	и работа с наб	ором LEGO Education	on Mindstorms EV3»)	учебный год
	Дополнительная об	щеобразоват	ельная програг	мма: «Искусственнь	ый интеллект «Робототехника»»	

Ф.И.О. педагога: Дата заполнения:

	Параметры:		Предметные		Сумма баллов	Уровень
No	Ф.И.О. учащихся	Знания: истории и прикладного использования роботов; назначения, основных элементов и перспектив развития робототехники; состава, названия, укладки, и назначения деталей конструктора LEGO Education Mindstorms EV3	работать с персональным компьютером и набором EV3; выполнять задания учебных блоков LEGO Mindstorms: «Звуки модуля», «Индикатор состояния модуля»,	Навыки: соединения деталей и сборки конструкций из деталей набора LEGO Education Mindstorms EV3; работы по подключению и тестированию датчиков и сервоприводов; управления датчиками и сервоприводами		
1						

Итого в % соотношении:

Высокий уровень: 5-6 баллов; Средний уровень: 3-4 балла; Низкий уровень: 0-2 балла.

Параметры

Параметры		Уровни	Степень выраженности качества	Оценка параметров
	Знания: истории и прикладного использования роботов; назначения,	Высокий	Хорошо знает историю и прикладное использование роботов. Хорошие знания о назначении, основных элементах и перспективах развития робототехники. Хорошее представление о составе, названии, укладке и назначении деталей конструктора LEGO Education Mindstorms EV3.	2
Предметные	основных элементов и перспектив развития робототехники; состава, названия,	Средний	В основном знает историю и прикладное использование роботов. Неплохие знания о назначении, основных элементах и перспективах развития робототехники. Достаточное представление о составе, названии, укладке и назначении деталей конструктора LEGO Education Mindstorms EV3.	1
	укладки, и назначения деталей конструктора LEGO Education Mindstorms EV3	Низкий	Плохо знает историю и прикладное использование роботов. Плохие знания о назначении, основных элементах и перспективах развития робототехники. Неполное представление о составе, названии, укладке и назначении деталей конструктора LEGO Education Mindstorms EV3.	0
	персональным компьютером и набором EV3; выполнять задания учебных блоков LEGO Mindstorms: «Звуки модуля», «Индикатор состояния модуля»,	Высокий	Умеет работать с персональным компьютером и набором EV3. На высоком уровне выполняет задания учебных блоков LEGO Mindstorms: «Звуки модуля», «Индикатор состояния модуля», «Экран модуля», «Кнопки управления модулем».	
		Средний	В основном самостоятельно умеет работать с персональным компьютером и набором EV3. На хорошем уровне выполняет задания учебных блоков LEGO Mindstorms: «Звуки модуля», «Индикатор состояния модуля», «Экран модуля», «Кнопки управления модулем».	
		Низкий	Не умеет работать с персональным компьютером и набором EV3 без помощи. На низком уровне выполняет задания учебных блоков LEGO Mindstorms: «Звуки модуля», «Индикатор состояния модуля», «Экран модуля», «Кнопки управления модулем».	0
	Навыки:	Высокий	Быстро и надёжно соединяет детали и собирает конструкции из набора	2

соединения деталей и сборки конструкций из деталей набора LEGO		LEGO Education Mindstorms EV3. Хороший навык работы по подключению и тестированию датчиков и сервоприводов. Хороший навык управления датчиками и сервоприводами.	
Education Mindstorms EV3; работы по подключению и тестированию	± ' '	Медленно, но надёжно соединяет детали и собирает конструкции из набора LEGO Education Mindstorms EV3. Средний навык работы по подключению и тестированию датчиков и сервоприводов. Неплохой навык управления датчиками и сервоприводами.	1
датчиков и сервоприводов; управления датчиками и сервоприводами	Низкий	Медленно и ненадёжно соединяет детали и собирает конструкции из набора LEGO Education Mindstorms EV3. Плохой навык работы по подключению и тестированию датчиков и сервоприводов. Плохой навык управления датчиками и сервоприводами.	0

Диагностическая карта оценки результативности учащихся ознакомительного уровня	(Модуль 2.
«Основы конструирования. Простые механизмы»)	_учебный год
Дополнительная общеобразовательная программа: «Искусственный интеллект «Робототе	хника»»

Ф.И.О. педагога: Дата заполнения:

	Параметры:	Предп	Сумма баллов	Уровень		
Nº	Ф.И.О. учащихся	Знания: основ построения конструкций; элементов и видов конструкций; основных свойств конструкций (равновесие,	Умения: собирать и анализировать различные простые	Навыки: сборки и анализа различных конструкций и		
		устойчивость, прочность); способов описания конструкций (рисунок, схема, чертеж), их достоинств и недостатков; простых механизмов и их разновидностей; примеров применения простых механизмов в быту и технике; применения колёс и осей; использования гусениц и ног; принципа действия и применения различных передач; этапов разработки проекта	конструкции и механизмы передачи движения; производить расчёты передаточных чисел; выполнять задания учебных кейсов; разрабатывать и выполнять проекты	механизмов передач движения; расчёта передаточных чисел в различных механизмах передач движения; проектирования роботов		
1						

Итого в % соотношении:

Высокий уровень: 5-6 баллов; Средний уровень: 3-4 балла; Низкий уровень: 0-2 балла.

Параметры

	Параметры	Уровни	Степень выраженности качества	Оценка параметров
Предметные	Знания: основ построения конструкций; элементов и видов конструкций; основных свойств конструкций (равновесие, устойчивость,	Высокий	Хорошо знает: основы построения конструкций; элементы и виды конструкций; основные свойства конструкций (равновесие, устойчивость, прочность); способы описания конструкции (рисунок, схема, чертеж), их достоинства и недостатки; простые механизмы и их разновидности; примеры применения простых механизмов в быту и технике; применение колёс и осей; использование гусениц и ног; что такое трение; принцип действия и применение различных передач; этапы разработки проекта.	2
	прочность); способов описания конструкций (рисунок, схема, чертеж), их достоинств и недостатков; простых механизмов и их разновидностей; примеров применения простых механизмов в быту и технике; применения колёс и осей; использования гусениц и ног; принципа действия и применения различных передач; этапов разработки проекта	Средний	В основном знает: основы построения конструкций; элементы и виды конструкций; основные свойства конструкций (равновесие, устойчивость, прочность); способы описания конструкции (рисунок, схема, чертеж), их достоинства и недостатки; простые механизмы и их разновидности; примеры применения простых механизмов в быту и технике; применение колёс и осей; использование гусениц и ног; что такое трение; принцип действия и применение различных передач; этапы разработки проекта.	1
		Плохо знает: основы построения конструкций; элементы и виды конструкций; основные свойства конструкций (равновесие, устойчивость, прочность); способы описания конструкции (рисунок, схема, чертеж), их достоинства и недостатки; простые механизмы и их разновидности; примеры применения простых механизмов в быту и технике; применение колёс и осей; использование гусениц и ног; что такое трение; принцип действия и применение различных передач; этапы разработки проекта.	0	
	Умения: собирать и анализировать различные	Высокий	Хорошо умеет: собирать и анализировать различные простые конструкции и механизмы передачи движения; производить расчёты передаточных чисел; выполнять задания учебных кейсов; разрабатывать	2

простые конструкции и		и выполнять проекты.	
механизмы передачи движения; производить расчёты передаточных чисел; выполнять задания учебных кейсов;	Средний	В основном умеет: собирать и анализировать различные простые конструкции и механизмы передачи движения; производить расчёты передаточных чисел; выполнять задания учебных кейсов; разрабатывать и выполнять проекты.	1
разрабатывать и выполнять проекты	Низкий	Плохо умеет: собирать и анализировать различные простые конструкции и механизмы передачи движения; производить расчёты передаточных чисел; выполнять задания учебных кейсов; разрабатывать и выполнять проекты.	0
Навыки: сборки и анализа различных конструкций	Высокий	Хорошие навыки: по сборке и анализу различных конструкций и механизмов передач движения; расчёта передаточных чисел в различных механизмах передач движения; проектирования роботов.	2
и механизмов передач движения; расчёта передаточных чисел в различных механизмах	Средний	Достаточные навыки: по сборке и анализу различных конструкций и механизмов передач движения; расчёта передаточных чисел в различных механизмах передач движения; проектирования роботов.	1
передач движения; проектирования роботов	Низкий	Плохие навыки: по сборке и анализу различных конструкций и механизмов передач движения; расчёта передаточных чисел в различных механизмах передач движения; проектирования роботов.	0

Диагностическая карта оценки результативности учащихся ознакомительного уровня (Модуль
--

«Сборка и программирование роботов») ________учебный год Дополнительная общеобразовательная программа: «Искусственный интеллект «Робототехника»»

Ф.И.О. педагога: Дата заполнения:

	Параметры:	Предметные				Уровень
№	Ф.И.О. учащихся	Знания: технологии сборки робота на приводной платформе; способов программирования движения робота по прямой траектории, с поворотами, с заданным углом поворота и остановкой у объекта; вариантов установки и программирования датчиков; этапов выполнения творческого проекта	Умения: собирать робота на приводной платформе по инструкции LEGO Mindstorms; выполнять задания учебного блока LEGO Mindstorms; устанавливать и программировать датчики на приводной платформе; разрабатывать и выполнять проекты	Навыки: сборки роботов, установки и программирования датчиков; выполнения проектов		
1						

Итого в % соотношении:

Высокий уровень: 5-6 баллов; Средний уровень: 3-4 балла; Низкий уровень: 0-2 балла.

Параметры

	Параметры	Уровни	Степень выраженности качества	Оценка параметров
	Знания: технологии сборки робота на приводной платформе; способов программирования	Высокий	Хорошо знает: технологию сборки робота на приводной платформе; способы программирования движения робота по прямой траектории, с поворотами, с заданным углом поворота и остановкой у объекта; варианты установки и программирования датчиков; этапы выполнения творческого проекта.	2
Предметные	движения робота по прямой траектории, с поворотами, с заданным углом поворота и остановкой у объекта; вариантов установки и программирования датчиков; этапов выполнения творческого проекта	Средний	В основном знает: технологию сборки робота на приводной платформе; способы программирования движения робота по прямой траектории, с поворотами, с заданным углом поворота и остановкой у объекта; варианты установки и программирования датчиков; этапы выполнения творческого проекта.	1
		Низкий	Плохо знает: технологию сборки робота на приводной платформе; способы программирования движения робота по прямой траектории, с поворотами, с заданным углом поворота и остановкой у объекта; варианты установки и программирования датчиков; этапы выполнения творческого проекта.	0
	приводной платформе по инструкции LEGO Mindstorms; выполнять задания учебного блока LEGO Mindstorms; устанавливать и программировать датчики на приводной	Высокий	Хорошие умения: сборки робота на приводной платформе по инструкции LEGO Mindstorms; выполнения заданий учебных блоков LEGO Mindstorms; установки и программирования датчиков на приводной платформе; разработки и выполнения проектов.	2
		Средний	В основном умеет: собирать робота на приводной платформе по инструкции LEGO Mindstorms; выполнять задания учебных блоков LEGO Mindstorms; устанавливать и программировать датчики на приводной платформе; разрабатывать и выполнять проекты.	1
		Низкий	Умения на низком уровне по: сборке робота на приводной платформе по инструкции LEGO Mindstorms; выполнению заданий учебных блоков LEGO Mindstorms; установке и программированию датчиков на	0

выполнять проекты		приводной платформе; разработке и выполнению проектов.	
Навыки: сборки роботов,	Высокий	Хорошие навыки: сборки роботов, установки и программирования датчиков; выполнения проектов.	2
установки и программирования	Средний	Достаточные навыки: сборки роботов, установки и программирования датчиков; выполнения проектов.	1
датчиков; выполнения проектов	Низкий	Плохие навыки: сборки роботов, установки и программирования датчиков; выполнения проектов.	0