

Министерство образования и науки Республика Калмыкия  
Управление образования, культуры и туризма АЮРМО РК  
Муниципальное казенное образовательное учреждение  
«Цаганаманская гимназия»

---

---

«РАССМОТРЕНО»  
на заседании МО точных наук  
Протокол № 1  
29.08..2022г.

\_\_\_\_\_  
Л.Б. Корсикова,  
зав.МО точных наук

«СОГЛАСОВАНО»  
\_\_\_\_.\_\_\_\_.2022г.  
\_\_\_\_\_  
Улюмджиева Н.Б.  
и.о.зам.директора по УВР

«УТВЕРЖДЕНО»  
\_\_\_\_.\_\_\_\_.2022г.  
\_\_\_\_\_  
Б.С. Горяев,  
директор гимназии

## **РАБОЧАЯ ПРОГРАММА**

**по внеурочной деятельности «Робототехника»**  
(Предмет)

**на 2022 -2023 учебный год**

**Составитель:** Улюмджиева Наталья Бадмаевна,  
учитель высшей категории

п. Цаган Аман, 2022г.

## Пояснительная записка

Рабочая программа внеурочной деятельности «Программируем в среде Scratch» составлена в соответствии с требованиями Федерального государственного общеобразовательного стандарта основного общего образования.

Программа рассчитана на 34 часа в год (1 час в неделю, 34 учебных недели.)

**Цель** использования курса "Робототехника" является развитие навыков конструирования и моделирования, логического, абстрактного и творческого мышления обучающихся через создание роботов при помощи программированных конструкторов Лего.

### **Задачи курса:**

- обучить ребят основам конструирования и программирования;
- обеспечить комфортное самочувствие ребенка;
- развить память, внимательность, логическое мышление, информационную культуру, творческие способности детей, креативность (нестандартный творческий подход к делу);
- развить образное, техническое мышление и умение выразить свой замысел;
- развить умения работать по предложенным инструкциям по сборке моделей совместно с педагогом, коммуникативных способностей учащихся, умения работать в группе, умения аргументировано представлять свои проекты, отстаивать свою точку зрения;
- сформировать познавательный интерес, операционного мышления, направленного на выбор оптимальных решений;
- развить умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений;
- обучить работе на компьютере в средах программирования RoboLab, Lego Digital Designer, Mindstorms education ev3 и закрепление приобретенных навыков.

### **Результаты освоения курса внеурочной деятельности**

Знания и умения, полученные воспитанниками в ходе реализации программы:

- правила безопасной работы;
- основные компоненты конструкторов LEGO;
- конструктивные особенности различных моделей, сооружений и механизмов;
- виды подвижных и неподвижных соединений в конструкторе;
- решать технические задачи в процессе конструирования роботов (планирование предстоящих действий, самоконтроль, применять полученные знания);
- творчески подходить к решению задачи;
- создавать модели при помощи специальных элементов по разработанной схеме, по собственному замыслу;
- работать на проекте в команде, эффективно распределять обязанности.

Робототехника прекрасно развивает техническое мышление, и техническую изобретательность у детей. Робототехника показала высокую эффективность в воспитательном процессе, она успешно решает проблему социальной адаптации детей практически всех возрастных групп. Соревнования по робототехнике – это яркие воспитательные мероприятия, объединяющие детей и взрослых.

Диагностику продвижения обучающихся отслеживаем на основе диагностической карты.

**Личностными результатами** изучения курса “Робототехника” является формирование следующих умений:

- оценивать жизненные ситуации (поступки, явления, события) с точки зрения собственных ощущений (явления, события), в предложенных ситуациях отмечать конкретные поступки, которые можно оценить как хорошие или плохие;
- называть и объяснять свои чувства и ощущения, объяснять своё отношение к поступкам с позиции общечеловеческих нравственных ценностей;
- самостоятельно и творчески реализовывать собственные замыслы

**Метапредметными результатами** изучения курса “Робототехника” является формирование следующих универсальных учебных действий (УУД):

#### **Познавательные УУД**

- определять, различать и называть детали конструктора,
- конструировать по условиям, заданным взрослым, по образцу, по чертежу, по заданной схеме и самостоятельно строить схему.
- ориентироваться в своей системе знаний: отличать новое от уже известного.
- перерабатывать полученную информацию: делать выводы в результате совместной работы всего класса, сравнивать и группировать предметы и их образы;

#### **Регулятивные УУД**

- уметь работать по предложенным инструкциям.
- умение излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений.
- определять и формулировать цель деятельности на занятии с помощью учителя;

#### **Коммуникативные УУД**

- уметь работать в паре и в коллективе; уметь рассказывать о постройке.
- уметь работать над проектом в команде, эффективно распределять обязанности.

**Предметными результатами** изучения курса “Робототехника” является формирование следующих знаний и умений:

#### *Обучающийся научится*

- знать простейшие основы механики;
- различать виды конструкций однодетальные и многодетальные, неподвижное соединение деталей;
- понимать технологическую последовательность изготовления несложных конструкций

#### *Обучающийся получит возможность научиться*

с помощью учителя анализировать, планировать предстоящую практическую работу, осуществлять контроль качества результатов собственной практической деятельности; самостоятельно определять количество деталей в конструкции моделей.

реализовывать творческий замысел.

- овладения первоначальными умениями передачи, преобразования и поиска (проверки) необходимой информации (материала) в учебниках, словарях, каталогах библиотеки,
- мотивации успеха в получении результата, в творческой самореализации на основе организации необходимого оснащения учебного процесса.

## Содержание учебного предмета, курса

### **Введение в робототехнику**

Правила поведения и техника безопасности в кабинете и при работе с конструктором. Роботы. Виды роботов. Значение роботов в жизни человека. Основные направления применения роботов. Искусственный интеллект. Демонстрация передовых технологических разработок в промышленности. Описание курса, предстоящей работы. Понятие проектной деятельности. Знакомство с конструктором, рабочим местом и средой разработки программ, правила работы. Знакомство с роботами LEGO Mindstorm EV 3. Знакомство с современными профессиями будущего: “Тропинка в профессию - проектировщик, робототехник, мехатроник”.

*Формы занятий:* лекция, беседа, презентация, видеоролик.

### **Знакомство с конструктором LEGO. Изучение механизмов. Знакомство с программным обеспечением и оборудованием**

Основные управляющие детали конструктора. Их название и назначение. Модуль EV 3. Обзор, экран, кнопки управления модулем, индикатор состояния, порты. Установка батарей, способы экономии энергии. Включение модуля EV 3. Запись программы и запуск ее на выполнение. Сервомоторы и различные датчики EV 3, их устройство и характеристики, освоение методов работы с ними. Robot Educator, основные возможности.

*Формы занятий:* лекция, беседа, презентация, видеоролик.

### **Работа с комплектами заданий. Конструирование заданных моделей**

Сбор обучающего робота. Изучение способов движения (по прямой и кривой траектории) с использованием различных датчиков. Захват и перемещение объектов. Работа с комплектами заданий помогает учащимся закрепить пройденный материал по работе механических передач и электрического привода. Первые соревнования роботов, более сложные действия.

*Формы занятий:* лекция, беседа, работа в парах, индивидуальная работа, решение поставленных задач, практическая работа, зачёт.

### **Составление собственного творческого проекта. Индивидуальная проектная деятельность**

Изучение операторов ветвления и цикла, принципа многозадачности. Изучаются понятия как, шина данных, тип данных, генератор случайных чисел, сравнение величин, логические операции, переменная и массив. Полученные знания используются для составления более сложных и эффективных программ для решения различных задач, соревнований. Учащиеся реализуют собственный проект. В ходе их работы с одной стороны осуществляется коллективное обсуждение и критика их идей, а с другой напротив защита собственного мнения и принятых решений учениками. Для вдохновения на собственные идеи проходит анализ готовых проектов, их конструкций и программ. В конце темы каждый учащийся (либо группа учеников) выступает с защитой своего проекта, и использует демонстрацию работы робота и средства компьютерных презентаций. Повторение изученного ранее материала. Подведение итогов за год. Перспективы работы на следующий год.

*Формы занятий:* беседа, работа в группах и парах, индивидуальная работа, решение проблемы, практическая работа.

## Тематическое планирование

№	Название тематического раздела	Кол-во часов
1.	Введение в робототехнику	5
2.	Знакомство с конструктором LEGO. Изучение механизмов. Знакомство с программным обеспечением и оборудованием	20
3.	Работа с комплектами заданий. Конструирование заданных моделей	4
4.	Составление собственного творческого проекта. Индивидуальная проектная деятельность	5
	<b>Итого:</b>	<b>34</b>

## Календарно – тематическое планирование

№ п/п	Дата	Раздел учебной программы, тема занятия	Кол-во часов
<b>Введение в робототехнику</b>			<b>5</b>
1		Что такое «Робот». Виды, значение в современном мире, основные направления применения. Состав конструктора, правила работы. Ознакомление с комплектом деталей. Правила техники безопасности. “Тропинка в профессию - проектировщик, робототехник, мехатроник”.	1
2		Проект. Этапы создания проекта. Оформление проекта. Изучение основ проектирования. Знакомство с понятием проект, целями, задачами, актуальностью проекта, основными этапами его создания.	1
3		Знакомство с роботами LEGO Mindstorm EV3. Ознакомление с визуальной средой программирования LabVIEW. Интерфейс. Основные блоки.	1
4		Обзор модуля EV3. Экран, кнопки управления, индикатор состояния, порты. Установка батарей, способы экономии энергии. Написание и запуск программ по управлению модулем EV3. Аппаратное обеспечение (звуки модуля, кнопки управления модулем).	1
5		Обзор модуля EV3. Экран, кнопки управления, индикатор состояния, порты. Установка батарей, способы экономии энергии. Написание и запуск программ по управлению модулем EV3. Аппаратное обеспечение (звуки модуля, кнопки управления модулем).	1
<b>Знакомство с конструктором LEGO. Изучение механизмов. Знакомство с программным обеспечением и оборудованием</b>			<b>20</b>
6		Обзор сервомоторов EV3, их характеристика. Сравнение основных показателей. Устройство, режим работы. Соединение мотора с модулем. Программирование различных способов управления моторами.	1
7		Обзор датчика касания. Устройство, режимы работы. Соединение датчика касания с модулем. Программирование управления модуля с помощью датчика.	1
8		Обзор гироскопического датчика. Устройство, режимы работы. Соединение гироскопического датчика с модулем.	1
9		Обзор датчика света. Устройство, режимы работы. Соединение датчика света с модулем. Программирование управления модуля с помощью датчика.	1
10		Обзор ультразвукового датчика. Устройство, режимы работы.	1
11		Соединение ультразвукового датчика с модулем. Программирование управления модуля с помощью датчика.	1
12		Robot Educator, основные возможности. Сборка модели по инструкции.	1
13		Основные механические детали конструктора, их назначение.	1
14		Движения по прямой траектории. Расчет числа оборотов колеса для прохождения. Точные повороты.	1
15		Движения по кривой траектории. Расчет длины пути для каждого колеса при повороте с заданным радиусом и углом.	1
16		Программирование различных поворотов с использованием блоков «Рулевое управление», «Независимое рулевое управление», «Большой сервомотор».	1
17		Механика механизмов и машин. Виды соединений и передач и их свойства. Сбор приводной платформы. Программирования захвата и перемещения объекта.	1

18		Решение задач на движение с использованием датчика касания. Присоединения датчика касания к модели.	1
19		Программирование различных сценариев движения.	1
20		Решение задач на движение с использованием датчика света. Изучение влияния датчика света.	1
21		Решение задач на движение с использованием гироскопического датчика. Присоединения гироскопического датчика к модели. Программирование различных сценариев движения.	1
22		Решение задач на движение с использованием ультразвукового датчика расстояния. Присоединения датчика света к модели. Программирование различных сценариев движения.	1
23		Программирование с помощью интерфейса модуля. Программирование различных сценариев движения.	1
24		Более сложные действия (многозадачность).	1
25		Оператор цикла. Условия выхода из цикла. Прерывание цикла. Создание и отладка программы с использованием блока цикла для повторения серии действий.	1
<b>Работа с комплектами заданий. Конструирование заданных моделей</b>			<b>4</b>
26		Оператор выбора (переключатель). Условия выбора.	1
27		Многопозиционный переключатель. Условия выбора.	1
28		Динамическое управление. Использование блоков датчика для управления мощностью моторов приводной платформы в динамическом режиме.	1
29		Robot Educator, операции с данными.	1
<b>Составление собственного творческого проекта. Индивидуальная проектная деятельность</b>			<b>5</b>
30		Планирование творческих проектов учащихся.	1
31		Создание творческого проекта учащихся.	1
32		Разбор различных готовых проектов.	1
33		Демонстрация и защита проектов. Презентация собственных проектов учащимися. Соревнования роботов.	1
34		Подведение итогов за год.	1

