Филиал Муниципального общеобразовательного учреждения «Пронская средняя общеобразовательная школа» «Погореловская основная общеобразовательная школа»

Согласовано:

руководитель Центра

«Точка роста»\_

В.А.Бедрина

15 апреля 2024 г.

директор школы

А.К.Туськова

15 апреля 2024 г.



# Рабочая программа внеурочной деятельности

технологической направленности, реализуемая с помощью средств обучения и воспитания центра «Точка роста» «Робототехника. Роботы рядом»

на 2024-2025 учебный год

Составитель: Мурзинова Н.В. педагог доп.образования

Класс: 1-5

Срок реализации программы:1 год Общее количество часов по плану: 34

Количество часов в неделю:1

2024г.

#### ПОЯСНИТЕЛЬНАЯЗАПИСКА

Использование конструктора LEGO EV3 позволяет создать уникальную образовательную среду, которая способствует развитию инженерного, конст рукторского мышления. В процессера боты с LEGO EV3 ученик и приобретают опытрешен и якактиповых, такине шаблонных задач поконструированию, программированию, сбору данных. Крометого, работавкоманде способствует формированию умения взаимодейство вать с соучениками, формулировать, анализировать, критическию ценивать, от стаивать свои и идеи.

LEGO EV3 обеспечивает простоту при сборке начальных моделей, чтопозволяет ученикам получить результат в пределах одного или пары уроков. Ипри этом возможности в изменении моделей и программ — очень широкие, итакой подход позволяет учащимся усложнять модель и программу, проявлять самостоятельность визучении темы. Программное обеспечение LEGOMINDST ORMSE ducation EV3 обладаеточень широкими возможностями, вчастности, позволяет вес тирабочуютет радьипредставлять своипроекты прямо всреде программного обеспечения LEGOEV3.

#### Целькурса:

Изучениекурса«Робототехника» науровнеосновногообщегообразования направлено на достижениеследующейцели: развитие интересашкольниковк технике итехническомутворчеству.

#### Залачи:

- Познакомитьспрактическимосвоениемтехнологийпроектирован ия,моделированияиизготовленияпростейшихтехнических моделей.
- Развиватьтворческиеспособностиилогическоемышление.
- Выявитыразвитыриродные задаткии способностидетей, помогаю щие достичь успехавтехническом творчестве.

### Общаяхарактеристикакурса

ОднойизважныхпроблемвРоссииявляютсяеенедостаточнаяобеспеченностьинженерны микадрамиинизкийстатусинженерногообразования. Сейчас необходимо вести популяризацию профессии инженера. Интенсивноеиспользованиероботоввбыту, напроизводствеиполебоятребует, чтобыпользователиобладалисовременнымизнаниямивобластиуправленияроботами, чт опозволитразвиватьновые, умные, безопасные иболее продвинутые автоматизированные системы. Необходимопрививать интересучащих сякобластиробототех никии автоматизи рованных систем.

Такжеданный курсдаствозможностышкольникам закрепить и применить напрактике пол ученныезнанияпотакимдисциплинам, какматематика, физика, информатика, технология. Ha занятиях ПО техническомутворчествуучащиесясоприкасаютсясосмежнымиобразовательнымиобл За счет использования технических понятий астями. запаса И специальных терминоврасширяются коммуникативные функциия зыка, углубляются во зможностилингвистического развития обучающегося.

Приознакомлениисправиламивыполнениятехническихиэкономическихрасчетовприп роектированииустройствипрактическомиспользовании тех или иных технических решений школьники знакомятся сособенностямипрактическогопримененияматематики. Осваиваяприемыпроектирова нияиконструирования, ребятаприобретаютопытсоздания реальныхи виртуальных демонстрационных моделей.

Подведение итогов работы проходит в форме общественной презентации(выставка,состязание,конкурс,конференцияит.д.).

Для реализации программы используются образовательные конструкторыфирмыLego,конструкторLEGOMINDSTORMSEducationEV3.Онпредст авляетсобойнаборконструктивныхдеталей,позволяющихсобратьмногочисленныевар иантымеханизмов,набордатчиков,двигателиимикрокомпьютерEV3,которыйуправляе твсейпостроеннойконструкцией.СконструкторомLEGOMINDSTORMSEducationEV3 идетнеобходимоепрограммноеобеспечение.

#### Распределение часов на учебный год:

Количествочасовпоучебномуплану-34

Количество учебных недель—34

Количество часоввнеделю – 1

Плановыхконтрольныхуроков—4

#### Планируемыйрезультат:

Стимулироватьмотивациюучащихсякполучениюзнаний, помогатьформироватьтворч ескуюличность.

Способствоватьразвитиюинтересактехнике, конструированию, программированию, в ысокимтехнологиям, формировать навыкиколлективного труда.

Сформировать навыкиконструирования и программирования роботов.

Сформироватьмотивацию косознанном увыборуинженерной направленностио бучения вдальнейшем.

#### **ОСНОВНОЕСОДЕРЖАНИЕ**

#### 1. Введениевробототехнику(2ч)

Роботы. Виды роботов. Значение роботов в жизни человека. Основныенаправления применения роботов. Искусственный интеллект. Правила работы сконструкторомLEGO

Управление роботами. Методы общения с роботом. Состав конструктораLEGOMINDSTORMSEV3.Визуальныеязыкипрограммирования.

Ихосновное

Назначение и возможности. Команды управления роботами.

Средапрограммированиямодуля, основныеблоки.

## 2. ЗнакомствосроботамиLEGOMINDSTORMSEV3EDU.(4ч)

Правила техники безопасности при работе с роботами-конструкторами. Правила обращения с роботами. Основные механические детали конструктора. Их названиеи назначение.

Модуль EV3. Обзор, экран, кнопки управления модулем, индикатор состояния, порты. Установка батарей, способы экономии энергии. Включение модуля EV3. Запись программы и запуск ее на выполнение. Сервомоторы EV3, сравнение моторов. Мощность иточность мотора. Механика механизмовима шин. В иды соединений и передачиих свойства.

Сборкароботов. Сборкамоделироботапоинструкции.

Программирование движения вперед по прямой траектории. Расчет числаоборотовколесадляпрохождения заданногорасстояния.

## 3. ДатчикиLEGOMINDSTORMSEV3EDUиихпараметры.(6ч)

Датчики. Датчикка сания. Устройстводатчика. Практикум. Решение задачна движение сиспользованием датчика касания.

Датчикцвета, режимыработыдатчика. Решениезадачнадвижениесиспользованием датчикацве та.

Ультразвуковойдатчик. Решениезадачнадвижение сиспользованием датчикара сстояния.

Гироскопический датчик. Инфракрасный датчик, режим приближения, режиммаяка.

Подключениедатчиковимоторов.

Интерфейсмодуля EV3. Приложения модуля. Представление порта.

Управлениемотором.

Проверочнаяработа№1потеме«ЗнакомствосроботамиLEGOMINDSTORMS».

## 4. Основыпрограммирования и компьютерной логики (9ч)

Среда программирования модуля. Создание программы.

Удалениеблоков.Выполнениепрограммы.Сохранениеиоткрытиепрограммы.

Счетчиккасаний. Ветвление податчикам. Методы принятия решений роботом. Модели поведения приразнообразных ситуациях.

Программноеобеспечение EV3. Среда LABVIEW. Основное окно. Свойства иструктура проекта. Решение задачна движение в дольсторонк в адрата. Использование циклов прирешении задачна движение.

Программные блоки и палитры программирования. Страница аппаратных средств. Редактор контента. Инструменты. Устранение неполадок. Перезапускмодуля.

Решениезадачнадвижениепокривой. Независимоеуправлениемоторами. Поворотназад анноечислоградусов. Расчетуглаповорота.

Использованиенижнегодатчикаосвещенности. Решениезадачнадвижениес

остановкой на чернойлинии. Решениезадач надвижениевдольлинии. Калибровка датчика освещенности.

Программирование модулей. Решение задач на прохождение по полю изклеток. Соревнованиероботовна тестовом поле.

## 5. Практикумпосборкероботизированных систем (8ч)

Измерениеосвещенности. Определениецветов. Распознаваниецветов.

ИспользованиеконструктораLego вкачествецифровойлаборатории.

Измерениерасстояний дообъектов. Сканированиеместности.

Сила.Плечосилы.Подъемныйкран.Счетчикоборотов.Скоростьвращения

сервомотора. Мощность. Управление роботом с помощью внешнихвоздействий.

Реакцияроботаназвук, цвет, касание. Таймер.

Движение позамкнутойтраектории. Решениезадачна криволинейноедвижение.

Конструирование моделей роботов для решения задач с использованиемнесколькихразныхвидовдатчиков. Решение задачнавых одизлабиринт а. Ограниченное движение.

Проверочнаяработа№2потеме«Видыдвиженийроботов»

## 6. Творческиепроектныеработыисоревнования (6ч)

Правиласоревнований. Работанадпроектами «Движение позаданной траектории», «Кегельринг». Соревнование роботовна тестовом поле.

Конструирование собственной модели робота. Программирование

ииспытаниесобственноймоделиробота. Подведени

еитоговработыучащихся.

Подготовка докладов, презентаций, стендовых материалов для итоговойконференции. Завершение создания моделей роботов для итоговой выставки.

Общаяпродолжительностькурсасоставляет34часа, которыераспределены следующим образом:

### Учебно-тематическоепланирование

N₂	Наименованиеразделовитем	Всегоча	Видыконтроля
		сов	
1	Введениевробототехнику	2	
2	ЗнакомствосроботамиLEGO	4	
	MINDSTORMSEV3EDU.		
3	ДатчикиLEGОиихпараметры.	6	Проверочнаяработа
4	Основыпрограммированияик	8	Проверочнаяработа
	омпьютернойлогики		
5	Практикумпосборке	8	Практическаяработа
	роботизированныхсистем		
6	Творческиепроектныеработыис	6	Соревнованиямо
	оревнования		делейроботов.
			Презентациягруппов
			ыхпроектов
	ВСЕГО	34	

### Формыконтроля

- -Проверочныеработы
- -Практическиезанятия
- -Творческиепроекты

Приорганизации<br/>практических занятий итворческих проектов формируются малые группы, состоящие из 4-5 учащихся. Для каждой группывыделяется отдельное рабочееместо, состоящее из компьюте раиконструктора.

Преобладающейформойтекущегоконтролявыступаетпроверкаработоспособностиробота:

- -выяснениетехническойзадачи,
- -определениепутейрешениятехническойзадачи

Контроль осуществляется в форме творческих проектов, самостоятельнойразработкиработ.

#### Методыобучения

- -Познавательный (восприятие, осмысление и запоминание учащимися новогоматериала спривлечением наблюдения готовых примеров, моделирования, изучения иллю страций, восприятия, анализаи обобщения материалов);
- -Метод проектов (при усвоении и творческом применении навыковиуменийвпроцессеразработкисобственныхмоделей)
- -Контрольный метод (при выявлении качества усвоения знаний, навыков и умений и их коррекция в процессе выполненияпрактических заданий)
- -Групповаяработа(используетсяприсовместнойсборкемоделей, атакжепри разработке проектов)

#### Формыорганизацииучебныхзанятий

- -урок-консультация;
- -практикум;
- -урок-проект;
- -урокпроверкиикоррекциизнанийиумений.
- -выставка;
- -соревнование;

Разработкакаждогопроектареализуетсявформевыполненияконструированияипрограммированиямоделироботадляреш енияпредложеннойзадачи.

## Врезультатеизучениякурсаучащиесядолжны: Знать/понимать:

- рольиместоробототехникивжизнисовременногообщества;
- основные сведение изистории развити яроботот ехники в России и мире;
- основных понятия робототехники, основные технические термины, связанные спроцессамиконструирования программирования роботов;
  - правилаимерыбезопасностиприработесэлектроинструментами;
  - общееустройствоипринципыдействияроботов;
  - основные характеристики основных классовроботов;
  - общуюметодикурасчетаосновных кинематическихсхем;

- порядокотысканиянеисправностейвразличныхроботизированных системах;
- методикупроверкиработоспособностиотдельныхузловидеталей;
- основыпопулярныхязыковпрограммирования;
- правила техники безопасности при работе в кабинете оснащеннымэлектрооборудованием;
- основные законы электрических цепей, правила безопасности при работе сэлектрическимицепями, основные радиоэлектронные компоненты;
- определения робототехнического устройства, наиболее распространенные ситуации, вкоторых применяются роботы;
- иметь представления о перспективах развития робототехники, основныекомпонентыпрограммныхсред;
- основные принципы компьютерного управления, назначение и принципыработы цветового, ультразвукового датчика, датчика касания, различных исполнительныхустройств;
- различные способы передачи механического воздействия, различные видышасси, виды иназначение механических захватов;

#### Уметь:

- собиратьпростейшиемоделисиспользованиемEV3;
- самостоятельно проектировать и собирать из готовых деталей манипуляторы ироботовразличногоназначения;
  - использовать для программирования микрокомпьютер EV3 (программироватьнадисплее EV3)
- владеть основными навыками работы в визуальной среде программирования,программироватьсобранныеконструкцииподзадачиначальногоуровнясложности;
  - разрабатывать и записывать в визуальной среде программирования типовыеуправленияроботом
  - пользоваться компьютером, программными продуктами, необходимыми дляобученияпрограмме;
- подбирать необходимые датчики и исполнительные устройства, собиратьпростейшие устройства с одним или несколькими датчиками, собирать и отлаживатьконструкциибазовыхроботов
- правильно выбирать вид передачи механического воздействия для различных технических ситуаций, собирать действующие модели роботов, а также их основные узлыи системы
- вестииндивидуальныеигрупповыеисследовательскиеработы.

## Общие учебные умения, навыки и способы деятельности

#### Познавательнаядеятельность

Использованиедляпознанияокружающегомираразличныхметодов(наблюдение,измерение,опыт,эксперимент,моделир ованиеидр.).Определениеструктурыобъектапознания,поискивыделениезначимыхфункциональных связей и отношений между частями целого. Умение разделятьпроцессынаэтапы,звенья;выделениехарактерныхпричинно-следственныхсвязей.

Определениеадекватных способоврешения учебной задачина основе заданных алгоритмов. Комбинирование известных алгоритмов деятельности вситуациях, непредполагающих стандартное применение одного изних.

Сравнение, сопоставление, классификация, ранжирование объектов поодному или нескольким предложенным основаниям, критериям. Умениеразличать факт, мнение, доказательство, гипотезу, аксиому.

Исследованиенесложных практических ситуаций, выдвижение предположений, пониманиене обходимостиих проверкина практике. Использование практических и лабораторных работ, несложных экспериментов для доказательства выдвигаемых предположений; описание результатов этихработ.

Творческое решение учебных и практических задач: умение мотивированноотказыватьсяотобразца, искатьоригинальные решения; самостоятельное выполнение различных творческ ихработ; участие в проектной деятельности.

#### Информационно-коммуникативнаядеятельность

Адекватноевосприятиеустнойречииспособность передавать содержание прослушанного текстав сжатом или развернутом видев соответствии сцелью учебного задания.

Осознанноебеглоечтениетекстовразличных стилей ижанров, проведение информационно-

смысловогоанализатекста. Использование различных видов чтения (ознакомительное, просмотровое, поисковое идр.).

Владениемонологической идиалогической речью. Умениевступать вречевое общение, участвовать в диалоге (понимать точку зрения собеседника, признавать правона иноемнение). Создание письменных высказываний, адекватно передающих прослушанную и прочитанную информацию с заданной степенью свернутости (кратко, выборочно, полно).

Составление плана,

тезисов, конспекта. Приведение примеров, подборар гументов, формулирование выводов. Отражение вустной или письменн

ойформерезультатовсвоейдеятельности.

Умение перефразировать мысль (объяснять «иными словами»). Выбор ииспользованиевыразительных средствязыкаизнаковых систем (текст, таблица, схема, аудиовизуальный ряд и др.) в соответствии с коммуникативной задачей, сферойи ситуацией общения.

Использование для решения познавательных и коммуникативных задачразличныхисточниковинформации,включаяэнциклопедии,словари,Интернет-ресурсыидругие базы данных.

## Рефлексивнаядеятельность

Самостоятельная организация учебной деятельности (постановка цели, планирование, определение оптимального соотношения цели и средств и

др.).Владениенавыкамиконтроляиоценкисвоейдеятельности, умениемпредвидеть возможные последствия своих действи й. Поискиустранение причинвозникших трудностей. Оценивание своих учебных достижений, поведения, чертсвоей личнос ти, своегофизического и эмо уме интересов и возможностей Соблюдение норм поведения в окружающей среде, правил здорового образажизни.

Владениеумениямисовместнойдеятельности:согласованиеикоординация деятельности с другими ее участниками; объективное

оцениваниесвоеговкладаврешениеобщихзадачколлектива; учетособенностейразличногоролевогоповедения (лидер, под чиненный идр.).

Оценивание своей деятельности с точки зрения нравственных, правовыхнорм, эстетических ценностей. Использование своих прав и выполнение своихобязанностейкакгражданина, членаобществаи учебного коллектива.

## Список литературы

- 1. Копосов Д. Г. Первый шаг в робототехнику. Практикум для 5-6 классов\ Д. Г. Копосов. М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012 − 292 с.
- 2. Блог-сообщество любителей роботов Лего с примерами программ [Электронный ресурс] / <a href="http://nnxt.blogspot.ru/2010/11/blog-post\_21.html">http://nnxt.blogspot.ru/2010/11/blog-post\_21.html</a>

- 3. Лабораторные практикумы по программированию [Электронный ресурс] <a href="http://www.edu.holit.ua/index.php?option=com\_content&view=category&layout=blog&id=72&Itemid=159&lang=ru">http://www.edu.holit.ua/index.php?option=com\_content&view=category&layout=blog&id=72&Itemid=159&lang=ru</a>
- 4. Образовательная программа «Введение в конструирование роботов» и графический язык программирования роботов [Электронный ресурс] / <a href="http://learning.9151394.ru/course/view.php?id=280#program\_blocks">http://learning.9151394.ru/course/view.php?id=280#program\_blocks</a>
- 5. Примеры конструкторов и программ к ним [Электронный ресурс] / Режим доступа: <a href="http://www.nxtprograms.com/index2.html">http://www.nxtprograms.com/index2.html</a>
- 6. Программы для робота [Электронный ресурс] / <a href="http://service.lego.com/en-us/helptopics/?questionid=2655">http://service.lego.com/en-us/helptopics/?questionid=2655</a>
- 7. Учебник по программированию роботов (wiki) [Электронный ресурс] /
- 8. Материалы сайтов
- 9. http://www.prorobot.ru/lego.phphttp://nau-ra.ru/catalog/robothttp://www.239.ru/robot

http://www.russianrobotics.ru/actions/actions\_92.html

http://habrahabr.ru/company/innopolis\_university/blog/210906/STEM-робототехника

http://www.slideshare.net/odezia/2014-39493928http://www.slideshare.net/odezia/ss-40220681http://www.slideshare.net/odezia/180914-39396539

#### Учебные материалы:

- 1. Копосов Д. Г. Первый шаг в робототехнику. Практикум для 5-6 классов $\setminus$  Д. Г. Копосов. М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012 292 с.
- 2. Наборконструкторов LEGO MINDSTORMS Education EV3
- 3. Программное обеспечение LEGO
- 4. Материалы сайта http://www.prorobot.ru/lego.php

# 5. Средства реализации ИКТ материалов на уроке (компьютер, проектор, экран)

# КАЛЕНДАРНО-ТЕМАТИЧЕСКОЕПЛАНИРОВАНИЕ

## 1-5класс

ные	0 <b>B</b>		1COB	План	нируемыерезультатыобучен	ния	
Календарные	<b>№</b> уроков	Раздел/ Тема	Кол-вочасов	Предметные результаты	Универсальныеучебные действияУУД	Личностные результаты	Видыконтроля
				Тема1.Введениев	робототехнику(2ч)		1
	2	Роботы.Видыроботов.З начение роботов вжизничеловека. Основные направленияприменен ияроботов. Правила работы сконструкторомLEGO Управлениероботами. Методы общения сроботом. Состав конструктораLEGOMIN DSTORMSEV3. Языкипрограммировани я.Средапрограммирован иямодуля, основныеблок и.	1	Иметь общие представления означ ениероботоввжизничел овека. Знатьправилаработыск онструктором Знание понятияалгоритма, и сполнителяалгорит ма, системыкоманд исполнителя(СКИ) Иметь общеепредставлениеоср едепрограммированиям одуля, основныхблоках.	Регулятивные: целе полагание — формулировать иудерживать учебнуюзадачу; планирование— выбиратьдействия в соответствии споставленной задачей иусловиями ее реализации. Познаватель ные: общеучебные— использовать общиеприемы решенияпоставленных задач; Коммуникативные: ин ициативноесотрудничест во—ставитьвопросы, обращаться запомощью, проявлятьактивностьдляр ешения коммуникативных задач	Смыслообразование  адекватнаямотивац ия учебнойдеятельнос ти. Нравственно- этическаяориентац ия —умение избегать конфликтов инаходитьвыходыиз спорныхситуаций	Беседа, Зачет поправилам работысконструк торомLEGO  Индивидуальный, фронтальныйопрос

Тема2.ЗнакомствосроботамиLEGOMINDSTORMSEV3EDU.(4ч)							
3 Правилатехники	1	Знаниесоставных	Регулятивные:планирова	Смыслообразование	Беседа		

	безопасностиприработес		частей	ние–	_	Зачет
	роботами-		универсальногокомпле	выбиратьдействиявсоотве	адекватнаямотивац	поправиламт
	конструкторами.		кта	тствии споставленной	РИ	ехникибезоп
	Правилаобращенияс		LEGOMINDSTORMS	задачей иусловиями ее	учебнойдеятельнос	асности
	роботами.		EV3	реализации. Познаватель	ти;актуализация	
	Основныемеханичес		EDU и их	ные:	сведений из	
	кие		функций.Способность	общеучебные–	личногожизненного	
	деталиконструктора		учащихсявоспроизвест	умениесамостоятельно	опыта;формирование	
	и ихназначение.		и этапысборки и	выделятьи	готовности	
			ответить навопросы.	формулироватьпознавате	кпродолжениюобуче	
4	Модуль EV3.	1	Знание	льную цельумение	ния с	Беседа,пра
	Обзор, экран,		назначениекнопок	разделятьпроцессы на	цельюполученияинж	ктикум
	кнопкиуправлениямо		модуля EV3.Умение	этапы,звенья;	енерногообразовани	
	дулем,индикатор		составитьпростейшу	выделениехарактерных	я;освоение	
	состояния,порты.		юпрограмму	причинно-следственных	типичныхситуаций	
	Установкабатарей,		пошаблону,	связей.	управленияроботами	
	способыэкономииэне		сохранять	Коммуникативные:		
	ргии.		изапускатьпрограмму	инициативноесотрудничес	Нравственно-	
	ВключениемодуляEV3.		навыполнение	тво	этическаяориентац	
	Запись программы			_	ия –умение избегать	
	изапускеенавыполнение.			ставитьвопросы,обращат	конфликтов	
5	Сервомоторы		Знание	ься за	инаходитьвыходыиз	Беседа,пра
	EV3, сравнение		параметровмотора	помощью;проявлятьакти	спорныхситуаций	ктикум
	моторов.Мощность и		иихвлияниена работу	вностьвовзаимодействии		
	точностьмотора.		моделиИметьпредстав	длярешениякоммуникат		
	Механикамеханизмов		лениеовидах	ивныхзадач		
	И		соединений ипередач.			
	машин.Видысоедине					
	нийи					
	передачиихсвойства.					

6	Сборкамоделироботап	1	Способность		Беседа,пра
	оинструкции.		учащихсявоспроизвест		ктикум
	Программированиедвиж		и этапысборки и		
	ения вперед попрямой		ответить навопросы.		
	траектории.Расчет числа		Умение		
	оборотовколесадляпрох		выполнитьрасчетчисла		
	ождениязаданногорасст		оборотовколеса		
	ояния.		дляпрохождениязадан		
			ногорасстояния.		

	Te	ма3.Д	атчикиLEGOMINDSTO	PRMSEV3EDUиихпараметр	ы.(6ч)	
7	Датчик касания. Устройство датчика. Практикум. Решение задач на движение сиспользованиемдатчик а	1	Умениерешатьзадачин а движение сиспользованиемдатчи какасания.	Регулятивные:  планирование— выбирать действия всоответствии споставленной задачей иусловиями ее реализации. Познаватель ные: общеучебные—	Смыслообразование— адекватнаямотиваци я учебнойдеятельност и. Нравственно- этическаяориентац ия —умение избегать	Беседа,пра ктикум
8	касания.  Датчикцвета, режимы работы датчика. Решение задач надвижение сиспользованием датчик а	1	Знание влияниепредметов разногоцвета на показаниядатчикаосве щенности	самостоятельновыделять иформулироватьпознават ельнуюцель.  Коммуникативные: иници ативноесотрудничество	ия –умение изоегать конфликтов инаходитьвыходыиз спорныхситуаций	Индивидуальный, собранная модель, выполняющ аяпредполагаемыед ействия.
9	Ультразвуковой датчик. Решение задач надвижение сиспользованием датчик а расстояния	1	Знаниеособенностейра боты датчикаУмениерешать задачинадвижениес использованиемдат чикарасстояния.	ставитьвопросы, обращат ься за помощью; проявлять акти вностьвов заимодействии длярешения коммуникат ивных задачуправление		Индивидуальный, собранная модель,выполняющ аяпредполагаемыед ействия.
10	-	1	Умениерешатьзадачин а движение сиспользованием гироскопического датчика.	коммуникацией — адекватноиспользоватьр ечьдля планирования ирегуляции своейдеятельности		Беседа,пра ктикум
11	Подключениедатчикови моторов. ИнтерфейсмодуляEV3.П риложениямодуля. Представление порта. Управлениемот ором.	1	Умение называтьдатчики, их функции испособыподключени якмодулю; правильноработать сконструктором			Беседа,пра ктикум

	12	Проверочнаяработа№1	1	Обобщениеи		Проверочная
		по теме «Знакомство		систематизацияосновны		работа№1
		сроботамиLEGOMIND		хпонятийпотеме		
		STORMS».				

	Т	ема4	.Основыпрограммирова		(94)	
13	Средапрограммир ованиямодуля. Созданиепрограм мы. Удаление блоков.Выполнение программы.Сохранение и открытиепрограммы.	1	Способность учащихсявоспроизвест и этапыпрограммирован ия иответитьнавопросы.	Регулятивные УУД:планирование - определениепоследоват ельностипромежуточны хцелейсучетом конечногорезультата. Умение использоватьразличные	Смыслообразование  адекватнаямотиваци я учебнойдеятельност и;актуализациясведе ний из личногожизненного	Беседа,пра ктикум
14	Счетчик касаний. Ветвлениепода тчикам. Методы принятиярешенийробот ом. Моделиповеденияпри разнообразных ситуац иях.	1	Умение использовать ветвлен ия прирешении задач надвижение	средствасамоконтроля (дневник,портфолио, таблицыдостижения результатов,беседа с учителем и т.д.). Познавательные УУД:Умение Исследованиенесложных	опыта;формирование готовности кпродолжениюобуче ния с цельюполученияинж енерногообразовани я;освоение типичныхситуаций	Индивидуальный , собранная модель, выполня ющая предполаг аемые действия.
15	Программноеобес печение EV3.Среда LABVIEW.Основ ноеокно Свойстваиструктура проекта. Решение задач надвижение вдоль сторонквадрата.Использ ованиециклов при решениизадачнадвижен ие.	1	Умение использоватьциклы при решениизадачнадви жение	практическихситуаций, выдвижениепредположе ний, пониманиенеобходи мости ихпроверкинапрактике. Использованиепрактическ их илабораторных работ, несложных экспериментовдля доказательствавыдвигаем ыхпредположений; описаниерезультатовэтих	управленияроботами . Нравственно- этическая ориентац ия — умение избегать конфликтов инаходить выходыиз спорных ситуаций	Беседа,пра ктикум

16	Программныеблокии	Способность	работ <i>Коммуникативные</i>	Беседа,пра
	палитрыпрограммиро	учащихсявоспроизвест	<i>УУД:</i> Умение	ктикум
	ванияСтраница	и этапысборки	определятьнаиболее	
	аппаратныхсредств	ипрограммированияио	рациональнуюпоследоват	
	Редакторконтента	тветитьнавопросыучит	ельность	
	Инструменты	еля.		

	Устранениенеполадок. Перезапускмодуля			действий поколлективномувыполне		
17	Решение задач надвижение по кривой. Независимое управлениемоторами. Поворот назаданноечислоградусо в.		Способность учащихсявоспроизвест и этапыпрограммирован ия ивыполнять расчет углаповорота.	нию учебнойзадачи(план,алгор итм,модули и т.д.), а такжеадекватно оценивать иприменять своиспособностивколлект ивнойдеятельности.		Индивидуальный, собранная модель,выполняющ аяпредполагаемыед ействия.
18	Расчетуглаповорота. Использованиенижнего датчика освещенности. Решение задач надвижение с остановкойначерной линии.		Умениерешатьзадачин а движение состановкой на чернойлинии	Умение самостоятельно оценивать своюдеятельность идеятельность членовколлектива посредствомсравнения сдеятельностью		Индивидуальный, собранная модель, выполняющ аяпредполагаемыед ействия.
19	Решение задач надвижениевдольлини и.Калибровкадатчикао свещенности.		Умениерешатьзадачин а движение вдольчернойлинии	других, установленными нормами. Умение использовать монолог и диалог длявыражения		
20	Программированиемоду лей. Решение задачнапрохождениепоп олюизклеток		Умениерешатьзадачин а прохождение пополюизклеток.	идоказательства своейточкизрения.		Беседа,пра ктикум
21	Соревнование роботовнатестовомполе. Зачетвремени и количестваошибок		Обобщение исистематизацияосновн ыхпонятийпотеме«Осно выпрограммирования»			Соревнование роботов
1		Тем	а5.Практикумпосборкер	роботизированныхсистем(8	4)	
22	Измерениеосвещенности . Определение цветов. Распознавание цветов. Использованиеко нструкторавкачествециф ровойлаборатории.	1	Знание назначения иосновных режимовработыдатч икацвета	Регулятивные УУД:планирование - определениепоследоват ельностипромежуточны хцелейс учетомконечного	Формированиепоняти я связиразличных явлений, процессов, об ъектов; актуализация сведен ийизличного	Беседа,пра ктикум

23	Измерение	1	Знаниеназначениеи	результата.умени	жизненного	Беседа,пра
	расстоянийдообъектов		основных	евносить	опытаинформационн	ктикум
			режимовработы	необходимые	ойдеятельности;осво	
	Сканирование		ультразвукового	дополненияи изменения в	ение	
	местности.		датчика.	ходерешениязадач.	типичныхситуаций	
24	Сила.Плечосилы.	1	Умение	Познавательные	управленияроботами	Беседа,пра
	Подъемныйкран.		выполнятьрасчеты	<b>УУД:</b> Формирование <b>систе</b>	, включаяцифровую	ктикум
	Счетчик		приконструирован	много мышления —	бытовуютехнику.фо	
	оборотов.Скорость		ииподъемногокра	способность	рмированиеумения	
	вращения		на.	крассмотрениюиописани	осуществлятьсовме	
	сервомотора.Мощност			юобъектов,	стнуюинформацио	
	Ь.			явлений,процессов в	ннуюдеятельность,	
25	Управлениероботомсп	1	Умениепрограммиро	видесовокупности	вчастности,	Индивидуальный
	омощью		ватьробота,останавли	болеепростыхэлементов,с	привыполненииуче	, собранная
	внешнихвоздействий.		вающегосяна	оставляющих	бных заданий,	модель,выполня
	Реакцияроботаназвук,ц		определенномрасстоя	единоецелое.	втомчислепроектов.	ющаяпредполаг
	вет, касание.		ниидо	осуществить		аемыедействия.
	Таймер.		препятствия	переносзнаний, умений в		
				новуюситуацию для		
26	Движениепозамкнутойт		Написаниепрограммы	решенияпроблем,		Индивидуальный,
	раектории.		для движения по	комбинироватьизвестные		собранная
	Решениезадачнакривол		кругучерез	средства длянового		модель,выполняющ
	инейноедвижение.		менюконтроллера.	решения		аяпредполагаемыед
			Запуск	проблем; <i>Коммуникатив</i>		ействия.
			иотладкапрограммы.	<i>ныеУУД:</i> Умение		
			Написание	определятьнаиболее		
			другихпростыхпрогр	рациональнуюпоследоват		
			аммнавыборучащихс	ельностьдействий		
			хиих	поколлективномувыполн		
			самостоятельная	ению учебнойзадачи		
			отладка.	(план, алгоритм,модули и		

27	Конструированиемоде лейроботовдлярешени я задач сиспользованиемнеско лькихразных видовдатчиков.	1	Написаниепрограммы для движения поконтурутреугольни ка,квадрата. Робот, записывающийтраект	т.д.), а такжеадекватно оценивать иприменять своиспособностив	Индивидуальный, собранная модель,выполняющ аяпредполагаемыед ействия.	
			ориюдвижения			

28	Решениезадачнавыходи злабиринта. Ограниченное движение.	1	и потом точно еевоспроизводящ ий Создание и отладкапрограммы длядвижения роботавнутрипомещ енияисамостоятельн о огибающего препятствия.	коллективной деятельности. Умение самостоятельнооценива ть своюдеятельность идеятельность членовколлектива посредствомсравнения сдеятельностью других. Умениеиспользо ватьинформацию с		Индивидуальный, собранная модель,выполняющ аяпредполагаемыед ействия.
29	Проверочнаяработа№2п отеме«Видыдвиженийр оботов»	1	Обобщение исистематизацияосновн ых понятий потеме«Видыдвижений роботов»	учетомэтических и правовыхнорм.		Проверочная работа№2
1		6.7	Гворческиепроектныера	ботыисоревнования(6ч)		
31	Работанадпроектами «Движениепозаданнойт раектории», «Кегельринг». Правиласоревнований. Соревнование роботовнатестовомполе. Зачетвремени и количестваошибок		Умение составлятьплан действий длярешения сложнойзадачи Умение составлятьплан действий длярешения сложнойзадачикон струирования робота	целеполагание— преобразовыватьпрактич ескуюзадачу вобразовательную; контрольисамоконтроль — использоватьустановленны е правила вконтролеспособарешенияз адачи. Познавательные:	учебнойдеятельност и <i>Нравственно-</i>	Соревнования
32	Конструированиесо бственноймоделиро бота		Разработкасобственны хмоделейвгруппах.	общеучебные – Творческоерешение учебныхипрактических	этическаяориентац ия — навыкисотрудничес	Решение задач(инд.игр упп)
33	Программирование ииспытаниесобственно ймодели робота.		Программирование моделивгруппах	задач:умение мотивированноотказывать ся от образца,искать оригинальныерешения;	тва вразных ситуациях, умение не создавать конфликтных ситуац	Решение задач(инд.игр упп)

34	Презентацииизащитапрое	Презентациямоделей	самостоятельноевыполнен	ий и находить	Защитапроекта
	кта«Мойуникальныйробо		ие	выходы	
	T»		различныхтворческихрабо		
			т;участие		