

**МУНИЦИПАЛЬНОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ «ЮНГИНСКАЯ СРЕДНЯЯ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ
ШКОЛА ИМЕНИ СПИРИДОНА МИХАЙЛОВИЧА МИХАЙЛОВА»
МОРГАУШСКОГО РАЙОНА ЧУВАШСКОЙ РЕСПУБЛИКИ**



**Дополнительная
общеобразовательная программа
«Робототехника»**

Направление: технологическое

Уровень:
ознакомительный
Количество часов:

34

Возраст: 12-16

лет Срок
реализации: 1

год

Составитель: Ермаков Алексей Александрович

учитель информатики

с. Юнга, 2022 г.

Пояснительная записка

Дополнительная общеобразовательная программа «Робототехника» (далее по тексту – Рабочая программа) по содержанию и тематической направленности является технической, по функциональному предназначению – прикладной, по форме организации – кружковой, по времени реализации – одногодичной, по типу – модифицированной.

Новизна программы заключается в ее прикладном характере и направленности на развитие творческих способностей учащихся на основе междисциплинарных связей, расширяет их кругозор. Способствует творческому развитию, самостоятельности мышления, является как обучающей, так и развивающей.

Предмет робототехники - это создание и применение роботов, других средств робототехники и основанных на них технических систем и комплексов различного назначения.

Возникнув на основе кибернетики и механики, робототехника, в свою очередь, породила новые направления развития и самих этих наук. В кибернетике это связано, прежде всего, с интеллектуальным направлением и бионикой как источником новых, заимствованных у живой природы идей, а в механике – с многостепенными механизмами типа манипуляторов.

Робототехника - это проектирование и конструирование всевозможных интеллектуальных механизмов - роботов, имеющих модульную структуру и обладающих мощными микропроцессорами.

На занятиях по робототехнике осуществляется работа с образовательными конструкторами серии VEX IQ. Для создания программы, по которой будет действовать модель, используется специальный язык программирования RoboLab.

В распоряжении учащихся будут предоставлены Лего-конструкторы, оснащенные специальным микропроцессором, позволяющим создавать программируемые модели роботов. С его помощью обучаемый может запрограммировать робота на выполнение определенных функций.

Рабочая программа «Робототехника» научно-технической направленности, т.к. так как в наше время робототехники и компьютеризации учащегося необходимо учить решать задачи с помощью автоматов, которые он сам может спроектировать, защищать свое решение и воплотить его в реальной модели, т.е. непосредственно сконструировать и запрограммировать.

Рабочая программа «Робототехника» - это один из интереснейших способов изучения компьютерных технологий и программирования. Во время занятий учащиеся научатся проектировать, создавать и программировать роботов. Командная работа над практическими заданиями способствует глубокому изучению составляющих современных роботов, а визуальная программная среда позволит легко и эффективно изучить алгоритмизацию и программирование.

Актуальность развития этой темы заключается в том, что в настоящий момент в России развиваются nano технологии, электроника, механика и программирование. Т.е. созревает благодатная почва для развития компьютерных технологий и робототехники.

В педагогической целесообразности этой темы не приходится сомневаться, т.к. учащиеся научатся объединять реальный мир с виртуальным. В процессе конструирования и программирования они получают дополнительное образование в области физики, механики, электроники и информатики.

Цель: развитие творческих способностей и формирование профессионального самоопределения учащихся в процессе конструирования и проектирования.

Задачи:

Обучающие:

- дать первоначальные знания по устройству робототехнических устройств;
- научить основным приемам сборки и программирования робототехнических средств;
- сформировать общенаучные и технологические навыки конструирования и проектирования;

- ознакомить с правилами безопасной работы с инструментами необходимыми при конструировании робототехнических средств.

Воспитывающие:

- формировать творческое отношение по выполняемой работе;
- воспитывать умение работать в коллективе.

Развивающие:

- развивать творческую инициативу и самостоятельность;
- развивать психофизиологические качества учеников: память, внимание, способность логически мыслить, анализировать, концентрировать внимание на главном.

Основными **принципами обучения** являются:

1. **Научность.** Этот принцип предопределяет сообщение обучаемым только достоверных, проверенных практикой сведений, при отборе которых учитываются новейшие достижения науки и техники.
2. **Доступность.** Предусматривает соответствие объема и глубины учебного материала уровню общего развития учащихся в данный период, благодаря чему, знания и навыки могут быть сознательно и прочно усвоены.
3. **Связь теории с практикой.** Обязывает вести обучение так, чтобы обучаемые могли сознательно применять приобретенные ими знания на практике.
4. **Воспитательный характер обучения.** Процесс обучения является воспитывающим, ученик не только приобретает знания и нарабатывает навыки, но и развивает свои способности, умственные и моральные качества.
5. **Сознательность и активность обучения.** В процессе обучения все действия, которые отрабатывает учащийся, должны быть обоснованы. Активность в обучении предполагает самостоятельность, которая достигается хорошей теоретической и практической подготовкой, и работой педагога.
6. **Наглядность.** Объяснение техники сборки робототехнических средств на конкретных изделиях и программных продукта. Для наглядности применяются существующие видео материалы, а так же материалы своего изготовления.
7. **Систематичность и последовательность.** Учебный материал дается по определенной системе и в логической последовательности с целью лучшего его освоения. Как правило, этот принцип предусматривает изучение предмета от простого к сложному, от частного к общему.
8. **Индивидуальный подход в обучении.** В процессе обучения педагог исходит из индивидуальных особенностей учащихся (уравновешенный, неуравновешенный, с хорошей памятью или не очень, с устойчивым вниманием или рассеянный, с хорошей или замедленной реакцией, и т.д.) и опираясь на сильные стороны, доводит его подготовленность до уровня общих требований.

Рабочая программа «Робототехника» предназначена для детей 8 -15 лет.

Режим занятий: программой предусмотрено следующее количество часов на освоение программы всего образовательного цикла - 2 раза в неделю по 2 часа (112 часов в год).

На занятиях используются различные **формы организации образовательного процесса:**

- фронтальные (беседа, лекция, проверочная работа);
- групповые (фестивали, соревнования);
- индивидуальные (инструктаж, разбор ошибок, индивидуальная сборка робототехнических средств).

Для предъявления учебной информации используются следующие **методы:**

- наглядные;
- словесные;
- практические.

ПРГНОЗИРУЕМЫЙ РЕЗУЛЬТАТ

По окончанию курса обучения учащиеся должны

ЗНАТЬ:

- теоретические основы создания робототехнических устройств;

- элементную базу при помощи которой собирается устройство;
- порядок взаимодействия механических узлов робота с электронными и оптическими устройствами;
- порядок создания алгоритма программы действия робототехнических средств;
- правила техники безопасности при работе с инструментом и электрическими приборами.

УМЕТЬ:

- проводить сборку робототехнических средств с применением LEGO конструкторов;
- создавать программы для робототехнических средств при помощи специализированных визуальных конструкторов.

Данная программа направлена на:

- помощь учащимся в индивидуальном развитии;
- мотивацию к познанию и творчеству;
- к стимулированию творческой активности;
- развитию способностей к самообразованию;
- приобщение к общечеловеческим ценностям;

Формой подведения итогов реализации Рабочей программы «Робототехника» является участие в соревнованиях с применением роботов.

УЧЕБНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН

№ п/п	Тема	часы		практ.
		всего	теория	
1	Вводное занятие. Техника безопасности.	2	2	-
2	Тема 1. Робототехника для начинающих, базовый уровень	6	2	4
3	Тема 2. Технология NXT.	6	2	4
4	Тема 3. Знакомство с конструктором.	10	2	8
5	Тема 4. Начало работы с конструктором.	14	2	12
6	Тема 5. Программное обеспечение NXT	16	2	14
7	Тема 6. Первая модель.	14	2	12
8	Тема 7. Модели с датчиками.	12	2	10
9	Тема 8. Составление программ	14	4	10
10	Тема 9. Модели с датчиками.	16	2	14
11	Заключительное занятие. Промежуточная аттестация учащихся. Показательные соревнования.	2	-	2
	ИТОГО:	112	22	90

Содержание программы.

1. Введение

Рассказ о развитии робототехники в мировом сообществе и в частности в России. Показ видео роликов о роботах и роботостроении. Правила техники безопасности.

2. Тема 1.

- Робототехника для начинающих, базовый уровень.
- Основы робототехники.
- Понятия: датчик, интерфейс, алгоритм и т.п.

Алгоритм программы представляется по принципу LEGO. Из визуальных блоков составляется программа. Каждый блок включает конкретное задание и его выполнение. По такому же принципу собирается сам робот из различных комплектующих узлов (датчик, двигатель, зубчатая передача и т.д.) узлы связываются при помощи интерфейса (провода, разъемы, системы связи, оптику и т.д.)

3. Тема 2.

Технология NXT.

- О технологии NXT.
- Установка батарей.
- Главное меню.
- Сенсор цвета и цветная подсветка.
- Сенсор нажатия.
- Ультразвуковой сенсор.
- Интерактивные сервомоторы.
- Использование Bluetooth. NXT является «мозгом» робота VEX IQ. Это интеллектуальный, управляемый компьютером элемент конструктора LEGO, позволяющий роботу ожить и осуществлять различные действия. Различные сенсоры необходимы для выполнения определенных действий. Определение цвета и света. Обход препятствия. Движение по траектории и т.д.

4. Тема 3.

Знакомство с конструктором.

- Твой конструктор (состав, возможности)
- Основные детали (название и назначение)
- Датчики (назначение, единицы измерения)
- Двигатели
- Микрокомпьютер NXT
- Аккумулятор (зарядка, использование)
- Как правильно разложить детали в наборе

В конструкторе VEX IQ применены новейшие технологии робототехники: современный 32 – битный программируемый микроконтроллер; программное обеспечение, с удобным интерфейсом на базе образов и с возможностью перетаскивания объектов, а так же с поддержкой интерактивности; чувствительные сенсоры и интерактивные сервомоторы; разъемы для беспроводного Bluetooth и USB подключений. Различные сенсоры необходимы для выполнения определенных действий. Определение цвета и света. Обход препятствия. Движение по траектории и т.д.

5. Тема 4.

Начало работы с конструктором.

- Включение \ выключение микрокомпьютера (аккумулятор, батареи, включение, выключение)
- Подключение двигателей и датчиков (комплектные элементы, двигатели и датчики NXT).
- Тестирование (Try me)
- Мотор
- Датчик освещенности
- Датчик звука
- Датчик касания
- Ультразвуковой датчик
- Структура меню NXT

- Снятие показаний с датчиков (view)

Для начала работы заряжаем батареи. Учимся включать и выключать микроконтроллер. Подключаем двигатели и различные датчики с последующим тестированием конструкции робота.

6. Тема 5.

Программное обеспечение NXT

- Требования к системе.
- Установка программного обеспечения.
- Интерфейс программного обеспечения.
- Палитра программирования.
- Панель настроек.
- Контроллер.
- Редактор звука.
- Редактор изображения.
- Дистанционное управление.
- Структура языка программирования NXT-G
- Установка связи с NXT
- Usb
- BT
- Загрузка программы
- Запуск программы на NXT
- Память NXT: просмотр и очистка

- Моя первая программа (составление простых программ на движение)

Разъяснение всей палитры программирования содержащей все блоки для программирования, которые понадобятся для создания программ. Каждый блок задает возможные действия или реакцию робота. Путем комбинирования блоков в различной последовательности можно создать программы, которые оживят робота.

7. Тема 6.

Первая модель.

- Сборка модели по технологическим картам.
- Составление простой программы для модели, используя встроенные возможности NXT (программа из ТК + задания на понимание принципов создания программ)

Первую модель собираем ShooterBot, являющейся продолжением модели «быстрого старта», находящегося в боксе. Инструкция в комплекте с комплектующими.

8. Тема 7.

Модели с датчиками.

- Сборка моделей и составление программ из ТК.
- Датчик звука
- Датчик касания
- Датчик света
- Датчик касания
- Подключение лампочки
- Выполнение дополнительных заданий и составление собственных программ.
- Соревнования

Проводится сборка моделей роботов и составление программ по технологическим картам, которые находятся в комплекте с комплектующими для сборки робота. Далее составляются собственные программы.

9. Тема 8.

Составление программ.

- Составление простых программ по линейным и псевдолинейным алгоритмам.
- Соревнования

Учитывая, что при конструировании робота из данного набора существует множество вариантов его изготовления и программирования, начинаем с программ предложенных в инструкции и описании конструктора.

10. Тема 9.

Модели с датчиками.

- Составление простых программ по алгоритмам, с использованием ветвлений и циклов»

- Соревнования

Датчики цвета (сенсоры) являются одним из двух датчиков, которые заменяют роботу зрение (другой датчик - ультразвуковой). У этого датчика совмещаются три функции. Датчик цвета позволяет роботу различать цвета и отличать свет от темноты. Он может различать 6 цветов, считывать интенсивность света в помещении, а также измерять цветовую интенсивность окрашенных поверхностей.

Датчик нажатия позволяет роботу осуществлять прикосновения. Датчик нажатия может определить момент нажатия на него чего-либо, а так же момент освобождения.

Ультразвуковой датчик позволяет роботу видеть и обнаруживать объекты. Его также можно использовать для того, чтобы робот мог обойти препятствие, оценить и измерить расстояние, а также зафиксировать движение объекта.

В каждый серво мотор встроен датчик вращения. Он позволяет точнее вести управление движениями робота.

11. Тема 10.

Заключительное занятие.

Промежуточная аттестация учащихся.

Показательные соревнования по категориям.

Категории могут быть различными.

Категории соревнований заранее рассматриваем различные. Используем видео материалы соревнований по конструированию роботов и повторяем их на практике. За тем применяем все это на соревнованиях.

Методическое обеспечение программы:

1. Основа робототехники с VEX IQ. Учебно-методическое пособие для учителя ФГОС / Д.А. Каширин, Н.Д. Федорова. – М.:Издательство «Экзамен», 2019. – 136с.
2. Основа робототехники с VEX IQ. Учебно-наглядное пособие для ученика ФГОС / Д.А. Каширин, Н.Д. Федорова. – М.:Издательство «Экзамен», 2019. – 136с.
3. Программное обеспечение ROBO LAB 2.9.
4. Интернет-ресурсы.
5. VEX IQ. 2 набора по 625 ЛЕГО-элементов, включая NXT-блок, датчик цвета, 2 датчика касания, 1 ультразвуковой датчик, 4 сервомотора 9 В.

Приложение к Рабочей программе «Робототехника».

Описание конструкторов Лего, применяемых в курсе робототехники.

Робототехнический конструктор VEX IQ сочетает в себе мощь и многообразие металлического собрата VEX EDR и простоту использования пластикового конструктора Robotis OLLO. VEX IQ разработан таким образом, чтобы быть максимально простым в использовании. Соединительные элементы и компоненты корпуса собираются и разбираются без использования специальных инструментов, что сокращает время сборки и позволяет легко менять конфигурацию. Множество шестерёнок, колес и прочих аксессуаров обеспечивает полную кастомизацию моделей мобильных роботов построенных из VEX IQ.

Мозг Робота — высокотехнологичный и мощный контроллер, специально разработанный для использования в учебных целях. Контроллер обеспечивает возможность подключения произвольной комбинации из 12 датчиков, которыми можно управлять с помощью встроенных программ или запрограммировать их самостоятельно, подключив через компьютер и совместимое программное обеспечение.



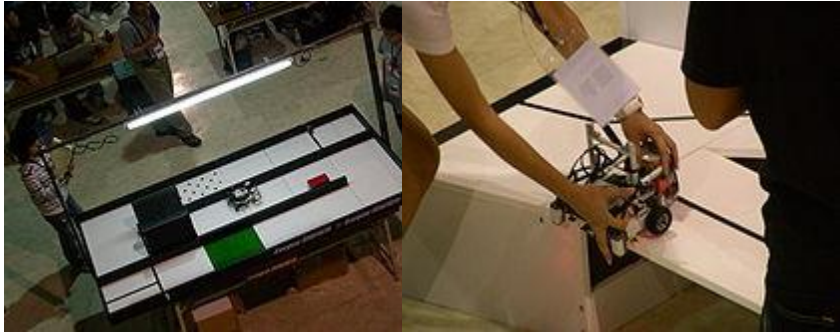
В дополнение к автономному режиму работы по предварительно запрограммированным командам, роботами VEX IQ можно управлять дистанционно с помощью удобных контроллеров. VEX IQ укомплектован необходимыми датчиками, например, датчиком цвета, гироскопом, потенциометром, ИК - датчиками и многими другими. Наличие разнообразных датчиков открывает обширные возможности для разработки уникальных конструкций роботов.

Бесплатный пакет графического программирования, разработанный компанией Modkit, позволяет легко и непринуждённо программировать робота даже новичкам. ROBOTC 4.0 для VEX IQ, созданная компанией Robomatter Inc. при поддержке Carnegie Mellon Robotics Academy позволяет программировать робота в C. VEX Assembler, разработанная на основе системы автоматизированного проектирования Autodesk 123D, обеспечивает мощь современных 3D инструментов моделирования Autodesk и дает студентам возможность на практике собирать механизмы и роботов из VEX IQ .

Соревнования

Во многих странах широко распространено обучение в школах и колледжах с использованием наборов VEX IQ. С развитием этого опыта стали популярны соревнования роботов, где каждое учебное учреждение могло выставить на соревнования свои команды.

В России соревнования по робототехнике стали проводиться примерно с 2000 года. Сначала проходят соревнования в регионах, затем в Москве (МСР - Московские Соревнования Роботов) (где собираются победители всех регионов), а после финалисты Московского этапа едут в другие страны для участия в соревнованиях на мировом уровне. Это соревнование называется WRO (World Robot Olympiad - Всемирная Олимпиада Роботов). Команды из России имеют достаточно хорошие результаты и не раз занимали призовые места на WRO.



Вид соревновательного поля