

Муниципальное бюджетное общеобразовательное учреждение  
«Богатыревская средняя общеобразовательная школа»  
Цивильского муниципального округа Чувашской Республики

Рабочая программа  
курса внеурочной деятельности  
«Роботехника»  
Возраст обучающихся :12-15 лет  
Срок реализации: 2 года

Составил: учитель информатики  
Никонов Ю.Ф

с. Богатырево

## Пояснительная записка

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

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

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

### Актуальность программы

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

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

### Общая характеристика учебного предмета, курса

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

Современные робототехнические системы включают в себя микропроцессорные системы управления, системы движения, оснащены развитым сенсорным обеспечением и средствами адаптации к изменяющимся условиям внешней среды. При изучении таких систем широко используется комплект VEX IQ — конструктор (набор сопрягаемых деталей и электронных блоков) для создания программируемого робота. Программа предусматривает использование базовых датчиков и двигателей комплекта VEX IQ. Новизна программы заключается в инженерной направленности обучения, которое базируется на новых информационных технологиях, что способствует развитию информационной культуры и взаимодействию с миром научно-технического творчества. Авторское воплощение замысла в автоматизированные модели и проекты особенно важно для школьников, у которых наиболее выражена исследовательская компетенция.

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

**Задачи программы:**

*Обучающие:*

- ознакомление с комплектом VEX IQ;
- ознакомление с основами автономного программирования;
- ознакомление со средой программирования VEX IQ;

- получение навыков работы с датчиками и двигателями комплекта;
- получение навыков программирования;
- развитие навыков решения базовых задач робототехники.

*Развивающие:*

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

*Воспитательные:*

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

В процессе обучения используются разнообразные методы обучения.

*Традиционные:*

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

*Современные:*

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

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

## **1. Планируемые результаты освоения учебного предмета**

*У обучающихся будут сформированы:*

- основные понятия робототехники;
- основы алгоритмизации;
- умения автономного программирования;
- знания среды VEX IQ;
- основы программирования на VEX IQ;
- умения подключать и задействовать датчики и двигатели;
- навыки работы со схемами.

*обучающиеся получают возможность научиться:*

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

*обучающиеся получают возможность научиться:*

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

## **2. Содержание учебного предмета, курса Первый год обучения**

### **1. Робототехника. Основы конструирования:**

- 1) Вводный инструктаж. Правила ТБ. Введение в робототехнику.
- 2) История робототехники. Классификация.
- 3) Конструктор VEX IQ.
- 4) Понятие конструкции.
- 5) Простые конструкции.
- 6) Блок VEX IQ. Сервомоторы и датчики.
- 7) Построение базовой колесной модели.
- 8) Построение колесной модели.
- 9) Построение колесной модели на 4-х сервомоторах.
- 10) Гонки колесных роботов.
- 11) Построение гусеничного робота.
- 12) Пример использования 3-го сервомотора.

### **2. Алгоритмизация. Автономное программирование:**

- 1) Алгоритм. Виды алгоритмов.
- 2) Виды циклических алгоритмов.
- 3) Среда программирования VEX IQ.(Интерфейс и основные блоки).
- 4) Движение по контуру геометрических фигур.

### **3. Программирование в средах VEX IQ**

Датчик освещенности. Движение по линии.

- 1) Продвинутый алгоритм движения по линии.
- 2) Продвинутый алгоритм движения по линии.
- 3) Датчик расстояния. Алгоритм робота-прилипалы и робота-сумоиста.
- 4) Датчик касания. Примеры использования.
- 5) Датчик звука. Примеры использования.
- 6) Использование нескольких датчиков для решения прикладных задач.
- 7) Использование Bluetooth соединения VEX IQ.
- 8) Дистанционное управление Bluetooth.
- 9) Датчик цвета. Примеры использования.
- 10) Алгоритм движения по лабиринту.
- 11) Блок математики в VEX IQ.
- 12) Переменные и константы в VEX IQ.
- 13) Составление программ с переменными величинами.
- 14) Составление программ с переменными величинами.
- 15) Совместимость конструкторов VEX IQ.
- 16) Совместимость электронных компонентов конструкторов VEX IQ.
- 17) Итоговый контрольный тест на тему: «Основы робототехники».

## **Содержание учебного предмета, курса Второй год обучения**

### **1. Вводный инструктаж. Правила ТБ.**

### **2. Основы робофутбола. Конструирование и программирование:**

- 1) Сложные конструкции.
- 2) Понятие “дриблинг” в робофутболе.
- 3) Конструкция “дриблинг”.
- 4) Установка и работа с датчиками Hi-technic.
- 5) Установка блоков для датчиков Hi-technic.

- 6) Мяч для игры в робофутбол. Режимы работы мяча.
- 7) Датчик “Сикер”.
- 8) Датчик “Компас”.
- 9) Калибровка датчиков.
- 10) Использование 3-го сервомотора в робофутболе.

### 3. Сложные конструкции в робототехнике.

- 1) Полноприводная конструкция на 4-х двигателях.
- 2) Полноприводная конструкция на 2-х двигателях.
- 3) Колесная конструкция с поворотным шасси.
- 4) Колесная конструкция с поворотным шасси.
- 5) Зубчатые передачи.
- 6) Сложные зубчатые передачи.
- 7) Передача движения под углом. Кардан автомобиля.
- 8) Передача движения под углом. Кардан автомобиля.
- 9) Червячная передача.
- 10) Сложная конструкция с различными передачами.
- 11) Разработка проекта “Коробка передач автомобиля”.
- 12) Разработка проекта “Коробка передач автомобиля”.
- 13) Подготовка презентации проекта.
- 14) Защита проекта “Коробка передач автомобиля”.

### 4. Моделирование в робототехнике.

- 1) Виртуальный конструктор.
- 2) Создание инструкций по сборке.
- 3) Создание инструкций по сборке.
- 4) 3D моделирование в Компас.
- 5) Простая модель в Компас.
- 6) Создание модели колеса в Компас.
- 7) Практическая работа на тему “3D моделирование в Компас”.
- 8) Итоговый контрольный тест. Подведение итогов года.

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

### Первый год обучения

№ п/п	Наименование темы	Количество часов (всего)	Планируемые образовательные результаты
1.	Робототехника. Основы конструирования.	12	Обучающиеся повторяют (или изучают) правила техники безопасности при работе с конструктором и в кабинете информатики и ИКТ, основные определения в робототехнике, классификацию роботов по сферам применения. Повторяют (или изучают) детали конструкторов VEX IQ, правила работы с блоками VEX IQ, сервомоторами, датчиками. Повторяют (или изучают) простые и сложные конструкции в робототехнике, строят базовые колесные модели роботов, свободные колесные и гусеничные модели роботов. Изучают способы применения третьего сервомотора.
2.	Алгоритмизация. Автономное программирование	4	Обучающиеся повторяют (или изучают) типы алгоритмов. Создают программы с использованием автономного программирования

			блока VEX IQ с использованием ПО конструкторов.
<b>3.</b>	Программирование в средах VEX IQ	<b>18</b>	<p>Обучающиеся повторяют (или изучают) среды программирования VEX IQ, основные особенности. Создают программы в средах программирования VEX IQ Создают базовые программы, предусматривающие использование различных датчиков, выполняют решение задач смешанного типа.</p> <p>Изучают (или повторяют) алгоритм движения по линии и лабиринту, настройки для дистанционного подключения и управления.</p> <p>Знакомятся с различными видами соревнований по робототехнике.</p>
	<b>ИТОГО:</b>	<b>34</b>	

**Учебно-тематическое планирование с определением основных видов учебной деятельности**

**Второй год обучения**

<b>№ п/п</b>	<b>Наименование темы</b>	<b>Количество часов (всего)</b>	<b>Планируемые образовательные результаты</b>
<b>1.</b>	Вводный инструктаж. Правила ТБ.	<b>1</b>	Обучающиеся повторяют правила техники безопасности при работе с конструктором и в кабинете информатики и ИКТ.
<b>2.</b>	Основы робофутбола. Конструирование и программирование	<b>10</b>	Обучающиеся строят сложные конструкции моделей роботов для соревнования «Футбол роботов». Знакомятся со способами построения вратаря, нападающего, изучают конструкцию «дриблинг» в робофутболе и способы использования 3-го сервомотора. Устанавливают и работают с датчиками. Знакомятся с основами их программирования. Изучают способы калибровки датчиков.
<b>3.</b>	Сложные конструкции в робототехнике.	<b>15</b>	Обучающиеся строят полноприводные конструкции на 4-х и 2-х двигателях, колесную конструкцию с поворотным шасси, амортизатор. Изучают использование зубчатых передач в различных конструкциях. Строят модели роботов с использованием передачи движения под углом на примере кардана автомобиля. Изучают и применяют на практике червячную передачу. Строят сложные конструкции с различными передачами. Разрабатывают и представляют проект «Коробка передач автомобиля».
<b>4.</b>	Моделирование в робототехнике.	<b>8</b>	Обучающиеся изучают виртуальный конструктор Lego для создания инструкций по сборке Lego, основы 3D моделирования в программе SkethUp. Создают простые модели в

			программе SkethUp. Создают модели колеса в программе SkethUp. Выполняют практические работы в программе SkethUp».
	<b>ИТОГО:</b>	<b>34</b>	

**Описание учебно-методического и материально-технического обеспечения образовательного процесса**

**Список литературы:**

1. Программа курса «Образовательная робототехника», Лобода Ю.О., Нетесова О.С., Леонтьева Е.В., ЗАТО Северск.
2. «Робототехника для детей и родителей» С.А. Филипов, Санкт-Петербург «Наука» 2010. - 195 с.
3. LEGO Dacta: The educational division of Lego Group. 1998. – 39 pag.
4. LEGO Technic 1. Activity Centre. Teacher’s Guide. – LEGO Group, 1990. – 143 pag.
5. LEGO Technic 1. Activity Centre. Useful Information. – LEGO Group, 1990.- 23 pag.
6. LEGO DACTA. Early Control Activities. Teacher’s Guide. – LEGO Group, 1993. - 43 pag.
7. LEGO DACTA. Motorised Systems. Teacher’s Guide. – LEGO Group, 1993. - 55 pag.
8. ПервоРобот NXT. Введение в робототехнику. - MINDSTORMS NXT education, 2006. – 66с.
9. Ю.О. Лобода, О.С. Нетёсова Методическое пособие “Учебная робототехника”, электронный ресурс.
10. «Робототехника для детей и родителей» С.А. Филипов, Санкт-Петербург «Наука» 2010. - 195 с.
11. Уроки Лего-конструирования в школе: методическое пособие. — М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2011. — 120 с.: ил.
12. Овсяницкая, программирования робота Lego Mindstorms EV3 в среде EV3: основные подходы, практические примеры, секреты мастерства / Д. Н. Овсяницкий, . — Челябинск: ИП Мякотин И. В., 2014. — 204 с.
13. Образовательная робототехника на уроках информатики и ИКТ. — М.: Издательство «Перо», 2014. — 48 с.
14. Курс «Робототехника». Внеурочная деятельность в условиях внедрения федерального государственного образовательного стандарта основного общего образования / Д. А. Каширин. — Курган: ИРОСТ, 2013.
15. Курс «Робототехника»: методические рекомендации для учителя / Д. А. Каширин, Н. Д. Федорова, М. В. Ключникова; под ред. Н. А. Криволаповой. — Курган: ИРОСТ, 2013. — 80 с. + CD-диск.

**Материально-технические ресурсы:**

- конструктор на базе микроконтроллера VEX IQ;
- аккумуляторы для микропроцессорного блока робота, типа AA;
- блоки питания для аккумуляторов;
- специализированные поля для соревнований, рекомендованные производителем (размер не менее 2м x 2м);