

ОМСКАЯ ОБЛАСТЬ ЛЮБИНСКИЙ МУНИЦИПАЛЬНЫЙ РАЙОН
МУНИЦИПАЛЬНОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
Замелетеновская средняя общеобразовательная школа

УТВЕРЖДЕНО

Директор

_____Шевцова Н.И.

Приказ № 124

от "9" августа 2024 г.

**ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ
ОБЩЕРАЗВИВАЮЩАЯ ПРОГРАММА
«Робототехника»**

Направленность: техническая

Возраст обучающихся 7 -11 лет

Срок реализации программы: 1 год

Трудоемкость программы: 68 часа

Форма обучения: очная

Уровень сложности: базовый

Составитель: Жукова Ирина Юрьевна,
педагог дополнительного образования

Замелетеновка 2023

РАЗДЕЛ 1. КОМПЛЕКС ОСНОВНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК ПРОГРАММЫ.

1.1 Пояснительная записка

1.1.1 Направленность программы

Дополнительная общеобразовательная (общеразвивающая) программа «Робототехника» (далее - Программа) реализуется в соответствии с технической направленностью образования.

1.1.2 Уровень программы

Уровень программы: базовый

1.1.3 Актуальность программы

Введение дополнительной образовательной программы «Робототехника» в школу неизбежно изменит картину восприятия учащимися технических дисциплин, переводя их из разряда умозрительных в разряд прикладных. Применение детьми на практике теоретических знаний, полученных на математике или физике, ведет к более глубокому пониманию основ, закрепляет полученные навыки, формируя образование в его наилучшем смысле. И с другой стороны, игры в роботы, в которых заблаговременно узнаются основные принципы расчетов простейших механических систем и алгоритмы их автоматического функционирования под управлением программируемых контроллеров, послужат хорошей почвой для последующего освоения сложного теоретического материала на уроках. Программирование на компьютере (например, виртуальных исполнителей) при всей его полезности для развития умственных способностей во многом уступает программированию автономного устройства, действующего в реальной окружающей среде. Подобно тому, как компьютерные игры уступают в полезности играм настоящим.

Возможность прикоснуться к неизведанному миру роботов для современного ребенка является очень мощным стимулом к познанию нового, преодолению инстинкта потребителя и формированию стремления к самостоятельному созиданию. При внешней привлекательности поведения, роботы могут быть содержательно наполнены интересными и не простыми задачами, которые неизбежно встанут перед юными инженерами. Их решение сможет привести к развитию уверенности в своих силах и к расширению горизонтов познания.

Новые принципы решения актуальных задач человечества с помощью роботов, усвоенные в школьном возрасте (пусть в игровой форме), к времени окончания вуза и начала работы по специальности отзовутся в принципиально новом подходе к реальным задачам.

Программа учитывает нормативно-правовые документы и методические рекомендации Правительства Российской Федерации и Министерства образования и науки Российской Федерации:

- Федеральный закон «Об образовании в Российской Федерации» №273 от 29.12.2012г. №273-ФЗ (последняя редакция);

- Приказ Министерства просвещения Российской Федерации от 09.11.2018 №196 «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам»

- СанПиН 2.4.4.3172-14 "Санитарно-эпидемиологические требования к устройству, содержанию и организации режима работы образовательных организаций дополнительного образования детей"

1.1.4 Отличительные особенности программы

Настоящий курс предлагает использование образовательных конструкторов Makeblock как инструмента для обучения школьников конструированию, моделированию и компьютерному управлению на уроках робототехники. Простота в построении модели в сочетании с большими конструктивными возможностями конструктора позволяют детям в конце занятия увидеть сделанную своими руками модель, которая выполняет поставленную ими же самими задачу. При построении модели затрагивается множество проблем из разных областей знания – от теории механики до психологии.

Курс предполагает использование компьютеров, планшетов совместно с конструкторами. Важно отметить, что компьютер используется как средство управления моделью; его использование направлено на составление управляющих алгоритмов для собранных моделей. Обучающиеся получают представление об особенностях составления программ управления, автоматизации и механизмов, моделировании работы систем.

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

1.1.5 Возраст обучающихся

Возраст обучающихся: 7-17 лет.

Наполняемость в группе: 10 человек. Набор обучающихся происходит на основании заявления от родителя (законного представителя).

1.1.6 Объём и срок освоения программы

Срок реализации программы: 1 год.

Объём программы: 34 учебных недели, 2 часа в неделю, 68 часов.

1.1.7 Формы обучения

- работа в парах, в группах;
- лекция;
- беседа;
- демонстрация;
- практика;
- творческая работа;
- соревнования;
- проектная деятельность.

1.1.8 Режим занятий, периодичность и продолжительность

Занятия проводятся один раз в неделю во внеурочное время, продолжительностью 2 академических часа с 10 минутным перерывом между ними, согласно утверждённому расписанию.

1.2 Цель и задачи программы

1.2.1 Цель программы

Создание условий для изучения основ алгоритмизации и программирования с использованием роботов Makeblock, развития научно-технического и творческого потенциала личности ребёнка путём организации его деятельности в процессе интеграции начального инженерно-технического конструирования и основ робототехники.

1.2.2 Задачи программы

Обучающие:

- использование современных разработок по робототехнике в области образования, организация их на основе активной внеурочной деятельности обучающихся;
- ознакомление обучающихся с комплексом базовых технологий, применяемых при создании роботов;
- реализация межпредметных связей с математикой, физикой, информатикой.

Развивающие:

- развитие у школьников инженерного мышления, навыков конструирования, программирования и эффективного использования кибернетических систем;
- развитие мелкой моторики, внимательности, аккуратности и изобретательности;
- развитие креативного мышления, и пространственного воображения обучающихся;
- организация и участие в играх и состязаниях роботов в качестве закрепления изучаемого материала и в целях мотивации обучения.

Воспитательные:

- повышение мотивации обучающихся к изобретательству и созданию собственных роботизированных систем;
- формирование у обучающихся стремления к получению качественного законченного результата.

1.3 Учебный план

№ п/п	Наименование разделов	Всего часов	В том числе	
			Теория	Практика
1	Общие представления о робототехнике.	9	4	5
2	Основы конструирования машин и механизмов.	8	5	3
3	Системы передвижения роботов.	7	4	3
4	Сенсорные системы.	19	10	9
5	Роботы и робототехнические системы.	14	6	8
6	Проектная работа.	11	3	8
Всего часов:		78	38	40

1.4 Содержание программыОбщепредставления робототехнике.(9ч.)

Теория(4ч.)

Инструктаж по ОТ. ИОТ №84. Основные понятия робототехники – 1 ч.

Историяробототехники– 1 ч.

Общие представления об образовательном конструкторе MAKEBLOCK – 1 ч. Общие представления о программном обеспечении mBlock –1 ч.

Практика(2ч.)

Знакомство с интерфейсом программного обеспечения mBlock – 2 ч.

Знакомство с интерфейсом программного обеспечения mBlock – 2 ч.

Программирование робота с помощью элементарных команд контроллера – 1 ч.

Формы контроля: Практическая работа.

Основы конструирования машин и механизмов. (8ч.)

Теория (5ч.)

Машины и механизмы – 1ч.

Кинематические схемы механизмов – 1ч.

Механизмы для преобразования движения – 1ч.

Общие представления о механических передачах – 1ч.

Зубчатые передачи – 1ч.

Практика (3ч.)

Способы соединения деталей конструктора MAKEBLOCK – 1ч.

Создание моделей, использующих передачи – 1ч.

Создание моделей, использующих двигатели постоянного тока, шаговые электродвигатели и сервоприводы – 1ч.

Формы контроля: Практическая работа.

Системы передвижения роботов.(7ч.)

Теория(4ч.)

Потребности мобильных роботов – 1ч.

Колесные системы передвижения роботов – 1ч.

Автомобильная группа–1ч.

Шагающие системы передвижения роботов–1ч.

Практика(2ч.)

Конструирование и программирование робота автомобильной группы–3ч.

Формы контроля: Практическая работа.

Сенсорные системы.(19ч.)

Теория (10ч.)

Общее представление о контроллере – 2ч.

Ультразвуковой датчик – 2ч.

Датчик освещённости – 2ч.

Датчик линии – 2ч.

Датчик звука – 1 ч.

Датчик температуры – 1ч.

Практика (9ч.)

Управление роботом через Bluetooth – 2ч.

Действия робота на звуковые сигналы – 2ч.

Огибание препятствий роботом при использовании ультразвукового датчика – 2ч.

Движение робота по черной линии – 2ч.

Конструирование и программирование робота, использующего систему из нескольких датчиков – 1ч.

Формы контроля: Практическая работа.

Роботы и робототехнические системы.(14ч.)

Теория (6ч.)

Конструкции различных квадрокоптеров – 1ч.
Особенности конструкции модели квадрокоптера при использовании конструктора MAKEBLOCK – 1ч.
Конструкции различных автомобилей – 1ч.
Особенности конструкции модели автомобиля при использовании образовательного конструктора MAKEBLOCK – 1ч.
Конструкции различных вездеходов – 1ч.
Особенности конструкции модели вездехода при использовании конструктора MAKEBLOCK – 1ч.
Практика (8ч.)
Моделирование квадрокоптера – 1ч.
Конструирование модели квадрокоптера – 1ч.
Моделирование робота-автомобиля – 1ч.
Конструирование модели робота-автомобиля – 1ч.
Программирование модели робота-автомобиля 1ч.
Моделирование робота-вездехода – 1ч.
Конструирование модели робота-вездехода – 1ч.
Программирование модели робота-вездехода – 1ч.
Формы контроля: Практическая работа.

Проектная работа.(11 ч.)

Теория (3ч.)
Определение и утверждение тематики проектов – 1ч.
Подбор и анализ материалов о модели проекта – 1ч.
Обсуждение результатов работы – 1ч.
Практика (8ч.)
Конструирование модели – 3 ч.
Программирование модели – 2 ч.
Оформление проекта – 1ч.
Защита проекта – 1ч.
Презентация проекта – 1ч.
Формы контроля: Проектная работа.

1.5 Планируемые результаты

1.5.1 к концу изучения программы обучающиеся должны знать:

- правила безопасной работы;
- основные компоненты конструкторов MAKEBLOCK;
- конструктивные особенности различных моделей, сооружений и механизмов;
- компьютерную среду, включающую всебя графический язык программирования;
- виды подвижных и неподвижных соединений в конструкторе; основные приемы конструирования роботов;
- конструктивные особенности различных роботов;
- как передавать программы в mBlock;
- как использовать созданные программы;

1.5.2 К концу изучения программы обучающиеся должны уметь:

- работать с литературой, с журналами, с каталогами, в интернете (изучать и обрабатывать информацию);
- самостоятельно решать технические задачи в процессе конструирования роботов (планирование предстоящих действий, самоконтроль, применять полученные знания, приемы и опыт конструирования с использованием специальных элементов и т.д.);
- создавать действующие модели роботов на основе конструктора MAKEBLOCK;

- создавать программы на компьютере на основе компьютерной программы mBlock;
- передавать (загружать) программы в mBlock;
- корректировать программы при необходимости;
- демонстрировать технические возможности роботов.

РАЗДЕЛ 2 .КОМПЛЕКС ОРГАНИЗАЦИОННО-ПЕДАГОГИЧЕСКИХ УСЛОВИЙ.

2.1 Условия реализации программы

2.1.1 Материально-техническое обеспечение

1. Наборы Makeblock mBot
2. Программное обеспечение Makeblock, mBlock
3. Руководство пользователя
4. Аккумуляторы типа АА
5. Ноутбуки, планшеты
6. АРМ учителя (ноутбук, интерактивная панель)

2.1.2 Методическое обеспечение

Эффективность обучения по данной программе зависит от организации занятий, проводимых с применением следующих методов:

- объяснительно-иллюстративный - предъявление информации различными способами (объяснение, рассказ, беседа, инструктаж, демонстрация и др.);
- эвристический - метод творческой деятельности (создание творческих моделей и т. д.)
- проблемный - постановка проблемы и самостоятельный поиск её решения обучающимися;
- программированный - набор операций, которые необходимо выполнить в ходе выполнения практических работ (форма: компьютерный практикум, проектная деятельность);
- репродуктивный - воспроизводство знаний и способов деятельности (форма: собирание моделей и конструкций по образцу, беседа, упражнения по аналогу)
- частично-поисковый - решение проблемных задач с помощью педагога;
- поисковый – самостоятельное решение проблем;
- метод проблемного изложения - постановка проблемы педагогом, решение её самими педагогом, соучастие обучающихся при решении.

2.2 Список литературы

1. Филиппов С.А. Робототехника для детей и родителей. - СПб: Наука, 2010
2. Копосов Д.Г. Первый шаг в робототехнику: практикум для 5-б классов. – БИНОМ, 2012.
3. DIGIS Знакомьтесь! Это Makeblock. – Москва, 2018
4. Ляо Юйцян, Чжао Тунчжен, mBlock путеводитель по роботам, 2018
5. Голиков Д.В. Scratch для юных программистов. – СПб.: БХВ-Петербург, 2017

РАЗДЕЛ 3. ТЕМАТИЧЕСКОЕ ПЛАНИРОВАНИЕ

РАЗДЕЛ 3. ТЕМАТИЧЕСКОЕ ПЛАНИРОВАНИЕ

№п/п	Дата	Тема занятия
Общие представления о робототехнике.(9ч.)		
1	1.1	Инструктаж по ОТ. ИОТ №84. Основные понятия робототехники.
2	1.2	История робототехники.
3	1.3	Общие представления об образовательном конструкторе МАКЕВЛОК.
4	1.4	Общие представления о программном обеспечении mBlock.
5	1.5	Знакомство с интерфейсом программного обеспечения mBlock.
6	1.6	Знакомство с интерфейсом программного обеспечения mBlock.
7	1.7	Знакомство с интерфейсом программного обеспечения mBlock.
8	1.8	Знакомство с интерфейсом программного обеспечения mBlock.
9	1.9	Программирование робота с помощью элементарных команд контроллера – 1 ч.
Основы конструирования машин и механизмов.(8ч.)		
10	2.1	Машины и механизмы.
11	2.2	Кинематические схемы механизмов
12	2.3	Механизмы для преобразования движения.
13	2.4	Общие представления о механических передачах.
14	2.5	Зубчатые передачи
15	2.6	Создание моделей, использующих передачи.
16	2.7	Способы соединения деталей конструктора МАКЕВЛОК
17	2.8	Создание моделей, использующих двигатели постоянного тока, шаговые электродвигатели и сервоприводы
Системы передвижения роботов.(7 ч.)		
18	3.1	Потребности мобильных роботов.
19	3.2	Колесные системы передвижения роботов.
20	3.3	Автомобильная группа.
21	3.4	Шагающие системы передвижения роботов.
22	3.5	Конструирование и программирование робота автомобильной группы.
23	3.6	Конструирование и программирование робота автомобильной группы.
24	3.7	Конструирование и программирование робота автомобильной группы.
Сенсорные системы.(19 ч.)		
25	4.1	Общее представление о контроллере.
26	4.2	Общее представление о контроллере.
27	4.3	Ультразвуковой датчик
28	4.4	Ультразвуковой датчик
29	4.5	Датчик освещённости
30	4.6	Датчик освещённости
31	4.7	Датчик линии

32	4.8		Датчик линии
33	4.9		Датчик звука
34	4.10		Датчик температуры
35	4.11		Управление роботом через Bluetooth.
36	4.12		Управление роботом через Bluetooth.
37	4.13		Действия робота на звуковые сигналы
38	4.14		Действия робота на звуковые сигналы
39	4.15		Огибание препятствий роботом при использовании ультразвукового датчика
40	4.16		Огибание препятствий роботом при использовании ультразвукового датчика
41	4.17		Движение робота по черной линии
42	4.18		Движение робота по черной линии
43	4.19		Конструирование и программирования робота, использующего систему из нескольких датчиков.
Роботы и робототехнические системы.(14 ч.)			
44	5.1		.Конструкции различных квадрокоптеров
45	5.2		Особенности конструкции модели автомобиля при использовании и образовательного конструктора MAKEBLOCK
46	5.3		Конструкции различных автомобилей
47	5.4		Особенности конструкции модели автомобиля при использовании образовательного конструктора MAKEBLOCK
48	5.5		Конструкции различных вездеходов.
49	5.6		Особенности конструкции модели вездехода при использовании конструктора MAKEBLOCK
50	5.7		Моделирование квадрокоптера
51	5.8		Конструирование модели квадрокоптера
52	5.9		Моделирование робота-автомобиля.
53	5.10		Конструирование модели робота-автомобиля.
54	5.11		Программирование модели робота-автомобиля.
55	5.12		Моделирование робота- вездехода.
56	5.13		Конструирование модели робота-вездехода
57	5.14		Программирование модели робота-вездехода.
Проектная работа.(11ч.)			
58	6.1		Определение и утверждение тематики проектов.
59	6.2		Подбор и анализ материалов о модели проекта.
60	6.3		Обсуждение результатов работы.
61	6.4		Конструирование и программирование модели.
62	6.5		Конструирование и программирование модели.
63	6.6		Конструирование и программирование модели.
64	6.7		Программирование модели
65	6.8		Программирование модели
66	6.9		Оформление проекта.
67	6.10		Защита проекта.
68	6.11		Презентация проекта