### муниципальное автономное общеобразовательное учреждениесредняя общеобразовательная школа № 2

Принято: на заседании педагогического совета МАОУ-СОШ № 2 Протокол № 1 от 27.08.2025.



# Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа технической направленности «Основы робототехники»

возраст обучающихся: 10-11 лет

срок реализации: 1 год

**Автор-составитель:** Васьков Д.А., учитель информатики,

### Содержание

### Пояснительная записка

**Раздел 1.** Планируемые результаты освоения дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы

**Раздел 2.** Содержание дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы с указанием форм и видов деятельности

**Раздел 3.** Тематическое планирование дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы

### Приложение № 1

Перечень учебно-методического обеспечения

#### Пояснительная записка

### Нормативно-правовые основы:

- 1. Федеральный закон от 29.12.2012 № 273-ФЗ «Об образовании в Российской Федерации» (далее ФЗ).
- 2. Федеральный закон Российской Федерации от 14.07.2022 № 295-ФЗ «О внесении изменений в Федеральный закон «Об образовании в Российской Федерации».
- 3. Федеральный закон Российской Федерации от 24.07.1998 № 124-ФЗ «Об основных гарантиях прав ребенка в Российской Федерации» (в редакции 2013 г.).
- 4. Концепция развития дополнительного образования детей до 2030 года, утвержденная распоряжением Правительства Российской Федерации от 31 марта 2022 г. № 678-р.
- 5. Указ Президента Российской Федерации от 21.07.2020 № 474 «О национальных целях развития Российской Федерации на период до 2030 года».
- 6. Указ Президента Российской Федерации от 09.11.2022 № 809 «Об утверждении Основ государственной политики по сохранению и укреплению традиционных российских духовно-нравственных ценностей».
- 7. Постановление Главного государственного санитарного врача РФ от 28 сентября 2020 г. № 28 «Об утверждении санитарных правил СП 2.4.3648-20 «Санитарно-эпидемиологические требования к организациям воспитания и обучения, отдыха и оздоровления детей и молодежи» (далее СанПиН).
- 8. Постановление Главного государственного санитарного врача РФ от 28 января 2021 г. № 2 «Об утверждении санитарных правил и норм».
- 9. Постановление Правительства Российской Федерации от 11.10.2023 № 1678 «Об утверждении Правил применения организациями, осуществляющими образовательную деятельность, электронного обучения, дистанционных образовательных технологий при реализации образовательных программ».
- 10.Приказ Министерства труда и социальной защиты Российской Федерации от 05.05.2018 № 298 «Об утверждении профессионального стандарта «Педагог дополнительного образования детей и взрослых».
- 11. Приказ Министерства просвещения Российской Федерации от 27 июля 2022 г. № 629 «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам» (далее Порядок).
- 12.Приказ Министерства просвещения Российской Федерации от 03.09.2019 № 467 «Об утверждении Целевой модели развития региональных систем дополнительного образования детей».
- 13. Приказ Министерства науки и высшего образования РФ и Министерства просвещения РФ от 5 августа 2020 г. № 882/391 «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности при сетевой

- форме реализации образовательных программ».
- 14.Письмо Минобрнауки России № 09-3242 от 18.11.2015 «О направлении информации» (вместе с «Методическими рекомендациями по проектированию дополнительных общеразвивающих программ (включая разноуровневые программы)».
- 15.Письмо Минобрнауки России от 28.08.2015 № AK-2563/05 «О методических рекомендациях» (вместе с «Методическими рекомендациями по организации образовательной деятельности с использованием сетевых форм реализации образовательных программ».
- 16.Письмо Министерства просвещения Российской Федерации от 30.12.2022 № АБ-3924/06 «О направлении методических рекомендаций» (вместе с «Методическими рекомендациями «Создание современного инклюзивного образовательного пространства для детей с ограниченными возможностями здоровья и детей-инвалидов на базе образовательных организаций, реализующих дополнительные общеобразовательные программы в субъектах Российской Федерации»).
- 17.Письмо Министерства просвещения Российской Федерации от 07.05.2020 № ВБ-976/04 «Рекомендации по реализации внеурочной деятельности, программы воспитания и социализации и дополнительных общеобразовательных программ с применением дистанционных образовательных технологий».
- 18.Приказ Министерства образования и молодежной политики Свердловской области от 30.03.2018 № 162-Д «Об утверждении Концепции развития образования на территории Свердловской области на период до 2035 года».
- 19. Приказ Министерства образования и молодежной политики Свердловской области от 29.06.2023 № 785-Д «Об утверждении Требований к условиям и порядку оказания государственной услуги в социальной сфере «Реализация дополнительных образовательных программ в соответствии с социальным сертификатом».

Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа «Основы робототехники» предназначена для обучающихся 5, 6 классов МАОУ-СОШ № 2 и составлена на примере платформы LEGO MINDSTORMS Education EV3, на основе авторской программы Копосов Д. Г. Первый шаг в робототехнику. Практикум для 5-6 классов\ Д. Г. Копосов. — М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2017.

Использование конструктора LEGO EV3 позволяет создать уникальную образовательную среду, которая способствует развитию инженерного, конструкторского мышления. В процессе работы с LEGO EV3 ученики приобретают опыт решения как типовых, так и нешаблонных задач по конструированию, программированию, сбору данных. Кроме того, работа в взаимодействовать способствует формированию умения критически формулировать, анализировать, соучениками, оценивать, отстаивать свои идеи.

LEGO EV3 обеспечивает простоту при сборке начальных моделей, что позволяет ученикам получить результат в пределах одного или пары уроков. И при этом возможности в изменении моделей и программ — очень широкие, и такой подход позволяет учащимся усложнять модель и программу, проявлять самостоятельность в изучении темы. Программное обеспечение LEGO MINDSTORMS Education EV3 обладает очень широкими возможностями, в частности, позволяет вести рабочую тетрадь и представлять свои проекты прямо в среде программного обеспечения LEGO EV3.

### Цель программы:

Изучение программы «Робототехника» на уровне основного общего образования направлено на достижение следующей цели: развитие интереса школьников к технике и техническому творчеству.

#### Задачи:

Познакомить с практическим освоением технологий проектирования, моделирования и изготовления простейших технических моделей.

Развивать творческие способности и логическое мышление.

Выявить и развить природные задатки и способности детей, помогающие достичь успеха в техническом творчестве.

Общая характеристика программы

Одной из важных проблем в России являются её недостаточная обеспеченность инженерными кадрами и низкий статус инженерного образования. Сейчас необходимо вести популяризацию профессии инженера. Интенсивное использование роботов в быту, на производстве и поле боя требует, чтобы пользователи обладали современными знаниями в области управления роботами, что позволит развивать новые, умные, безопасные и более продвинутые автоматизированные системы. Необходимо прививать интерес учащихся к области робототехники и автоматизированных систем.

Также данная программа даст возможность школьникам закрепить и применить на практике полученные знания по таким дисциплинам, как математика, физика, информатика, технология. На занятиях по техническому творчеству учащиеся соприкасаются со смежными образовательными областями. За счет использования запаса технических понятий и специальных терминов расширяются коммуникативные функции языка, углубляются возможности лингвистического развития обучающегося.

При ознакомлении с правилами выполнения технических и экономических расчетов при проектировании устройств и практическом использовании тех или иных технических решений школьники знакомятся с особенностями практического применения математики. Осваивая приемы проектирования и конструирования, ребята приобретают опыт создания реальных и виртуальных демонстрационных моделей.

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

Для реализации программы используются образовательные конструкторы фирмы Lego, конструктор LEGO MINDSTORMS Education EV3. Он представляет собой набор конструктивных деталей, позволяющих собрать

многочисленные варианты механизмов, набор датчиков, двигатели и микрокомпьютер EV3, который управляет всей построенной конструкцией. С конструктором LEGO MINDSTORMS Education EV3 идет необходимое программное обеспечение.

Распределение часов на учебный год для 5,6 класса:

Количество часов по учебному плану школы – 34/34.

Количество учебных недель – 34/34.

Количество часов в неделю – 1/1.

Итого в тематическом планировании в 5,6 классах – 34/34.

### Раздел 1. Планируемые результаты освоения дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы

В результате изучения программы учащиеся должны:

знать/понимать

роль и место робототехники в жизни современного общества;

основные сведение из истории развития робототехники в России и мире;

основных понятия робототехники, основные технические термины, связанные с процессами конструирования и программирования роботов;

правила и меры безопасности при работе с электроинструментами;

общее устройство и принципы действия роботов;

основные характеристики основных классов роботов;

общую методику расчета основных кинематических схем;

порядок отыскания неисправностей в различных роботизированных системах;

методику проверки работоспособности отдельных узлов и деталей;

основы популярных языков программирования;

правила техники безопасности при работе в кабинете оснащенным электрооборудованием;

основные законы электрических цепей, правила безопасности при работе с электрическими цепями, основные радиоэлектронные компоненты;

определения робототехнического устройства, наиболее распространенные ситуации, в которых применяются роботы;

иметь представления о перспективах развития робототехники, основные компоненты программных сред;

основные принципы компьютерного управления, назначение и принципы работы цветового, ультразвукового датчика, датчика касания, различных исполнительных устройств;

различные способы передачи механического воздействия, различные виды шасси, виды и назначение механических захватов;

уметь

собирать простейшие модели с использованием EV3;

самостоятельно проектировать и собирать из готовых деталей манипуляторы и роботов различного назначения;

использовать для программирования микрокомпьютер EV3 (программировать на дисплее EV3)

владеть основными навыками работы в визуальной среде программирования, программировать собранные конструкции под задачи начального уровня сложности;

разрабатывать и записывать в визуальной среде программирования типовые управления роботом

пользоваться компьютером, программными продуктами, необходимыми для обучения программе;

подбирать необходимые датчики и исполнительные устройства, собирать простейшие устройства с одним или несколькими датчиками, собирать и отлаживать конструкции базовых роботов

правильно выбирать вид передачи механического воздействия для различных технических ситуаций, собирать действующие модели роботов, а также их основные узлы и системы

вести индивидуальные и групповые исследовательские работы.

Общие учебные умения, навыки и способы деятельности

Познавательная деятельность

Использование ДЛЯ познания окружающего мира различных методов эксперимент, моделирование (наблюдение, опыт, измерение, др.). Определение структуры объекта познания, поиск и выделение значимых функциональных связей и отношений между частями целого. Умение разделять процессы на этапы, звенья; выделение характерных причинно-следственных связей.

Определение адекватных способов решения учебной задачи на основе заданных алгоритмов. Комбинирование известных алгоритмов деятельности в ситуациях, не предполагающих стандартное применение одного из них.

Сравнение, сопоставление, классификация, ранжирование объектов по одному или нескольким предложенным основаниям, критериям. Умение различать факт, мнение, доказательство, гипотезу, аксиому.

Исследование несложных практических ситуаций, выдвижение предположений, понимание необходимости их проверки на практике. Использование практических и лабораторных работ, несложных экспериментов для доказательства выдвигаемых предположений; описание результатов этих работ.

Творческое решение учебных и практических задач: умение мотивированно отказываться от образца, искать оригинальные решения; самостоятельное выполнение различных творческих работ; участие в проектной деятельности.

Информационно-коммуникативная деятельность

Адекватное восприятие устной речи и способность передавать содержание прослушанного текста в сжатом или развернутом виде в соответствии с целью учебного задания.

Осознанное беглое чтение текстов различных стилей и жанров, проведение информационно-смыслового анализа текста. Использование различных видов чтения (ознакомительное, просмотровое, поисковое и др.).

Владение монологической и диалогической речью. Умение вступать в речевое общение, участвовать в диалоге (понимать точку зрения собеседника,

признавать право на иное мнение). Создание письменных высказываний, адекватно передающих прослушанную и прочитанную информацию с заданной степенью свернутости (кратко, выборочно, полно). Составление плана, тезисов, конспекта. Приведение примеров, подбор аргументов, формулирование выводов. Отражение в устной или письменной форме результатов своей деятельности.

Умение перефразировать мысль (объяснять «иными словами»). Выбор и использование выразительных средств языка и знаковых систем (текст, таблица, схема, аудиовизуальный ряд и др.) в соответствии с коммуникативной задачей, сферой и ситуацией общения.

Использование для решения познавательных и коммуникативных задач различных источников информации, включая энциклопедии, словари, Интернет-ресурсы и другие базы данных.

Рефлексивная деятельность

Самостоятельная организация учебной деятельности (постановка цели, планирование, определение оптимального соотношения цели и средств и др.). Владение навыками контроля и оценки своей деятельности, умением предвидеть возможные последствия своих действий. Поиск и устранение причин возникших трудностей. Оценивание своих учебных достижений, поведения, черт своей личности, своего физического и эмоционального состояния. Осознанное определение сферы своих интересов и возможностей. Соблюдение норм поведения в окружающей среде, правил здорового образа жизни.

Владение умениями совместной деятельности: согласование и координация деятельности с другими ее участниками; объективное оценивание своего вклада в решение общих задач коллектива; учет особенностей различного ролевого поведения (лидер, подчиненный и др.).

Оценивание своей деятельности с точки зрения нравственных, правовых норм, эстетических ценностей. Использование своих прав и выполнение своих обязанностей как гражданина, члена общества и учебного коллектива.

Планируемый результат:

Стимулировать мотивацию учащихся к получению знаний, помогать формировать творческую личность.

Способствовать развитию интереса к технике, конструированию, программированию, высоким технологиям, формировать навыки коллективного труда.

Сформировать навыки конструирования и программирования роботов.

Сформировать мотивацию к осознанному выбору инженерной направленности обучения в дальнейшем.

## Раздел 2. Содержание дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы с указанием форм и видов деятельности 5 класс

1. Введение в робототехнику (2 ч)

Роботы. Виды роботов. Значение роботов в жизни человека. Основные направления применения роботов. Искусственный интеллект. Правила работы с конструктором LEGO

Управление роботами. Методы общения с роботом. Состав конструктора LEGO MINDSTORMS EV3. Визуальные языки программирования. Их основное назначение и возможности. Команды управления роботами. Среда программирования модуля, основные блоки.

2. Знакомство с роботами LEGO MINDSTORMS EV3 EDU. (4 ч)

Правила техники безопасности при работе с роботами-конструкторами. Правила обращения с роботами. Основные механические детали конструктора. Их название и 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 и точность мотора. Механика механизмов и машин. Виды соединений и передач и их свойства.

Сборка роботов. Сборка модели робота по инструкции. Программирование движения вперед по прямой траектории. Расчет числа оборотов колеса для прохождения заданного расстояния.

3. Датчики LEGO MINDSTORMS EV3 EDU и их параметры. (6 ч)

Датчики. Датчик касания. Устройство датчика. Практикум. Решение задач на движение с использованием датчика касания.

Датчик цвета, режимы работы датчика. Решение задач на движение с использованием датчика цвета.

Ультразвуковой датчик. Решение задач на движение с использованием датчика расстояния. Гироскопический датчик. Инфракрасный датчик, режим приближения, режим маяка.

Подключение датчиков и моторов. Интерфейс модуля EV3. Приложения модуля. Представление порта. Управление мотором.

Проверочная работа № 1 по теме «Знакомство с роботами LEGO MINDSTORMS».

4. Основы программирования и компьютерной логики (9 ч)

Среда программирования модуля. Создание программы. Удаление блоков. Выполнение программы. Сохранение и открытие программы.

Счетчик касаний. Ветвление по датчикам. Методы принятия решений роботом. Модели поведения при разнообразных ситуациях.

Программное обеспечение EV3. Среда LABVIEW. Основное окно. Свойства и структура проекта. Решение задач на движение вдоль сторон квадрата. Использование циклов при решении задач на движение.

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

Решение задач на движение по кривой. Независимое управление моторами. Поворот на заданное число градусов. Расчет угла поворота.

Использование нижнего датчика освещенности. Решение задач на движение с остановкой на черной линии. Решение задач на движение вдоль линии. Калибровка датчика освещенности.

Программирование модулей. Решение задач на прохождение по полю из клеток. Соревнование роботов на тестовом поле.

5. Практикум по сборке роботизированных систем (8 ч)

Измерение освещенности. Определение цветов. Распознавание цветов. Использование конструктора Lego в качестве цифровой лаборатории.

Измерение расстояний до объектов. Сканирование местности.

Сила. Плечо силы. Подъемный кран. Счетчик оборотов. Скорость вращения сервомотора. Мощность. Управление роботом с помощью внешних воздействий.

Реакция робота на звук, цвет, касание. Таймер. Движение по замкнутой траектории. Решение задач на криволинейное движение.

Конструирование моделей роботов для решения задач с использованием нескольких разных видов датчиков. Решение задач на выход из лабиринта. Ограниченное движение.

Проверочная работа №2 по теме «Виды движений роботов»

6. Творческие проектные работы и соревнования(5 ч)

Правила соревнований. Работа над проектами «Движение по заданной траектории», «Кегельринг». Соревнование роботов на тестовом поле.

Конструирование собственной модели робота. Программирование и испытание собственной модели робота. Подведение итогов работы учащихся. Подготовка докладов, презентаций, стендовых материалов для итоговой конференции. Завершение создания моделей роботов для итоговой выставки.

6 класс

### 1. Введение (1 ч.)

Правила поведения и техника безопасности в кабинете и при работе с конструктором. Правило работы с конструктором LEGO. Применение роботов в современном мире: от детских игрушек, до серьезных научных исследовательских разработок. Демонстрация передовых технологических разработок в промышленности.

Формы занятий: лекция, беседа, презентация, видеоролик.

2. Конструирование и программирование (27 ч.)

Знакомство с основными составляющими частями среды конструктора. Знакомство детей с конструктором с LEGO - деталями, с цветом LEGO - элементов. История робототехники от глубокой древности до наших дней. Продолжается знакомство с конструктором LEGO при построении простых конструкций: построение механического «манипулятора». Знакомство с возможностями конструктора LEGO Education, изучение визуализированной среды программирования. Учащиеся обретают начальные навыки работы с оборудованием (мотор и коммутатор) и способов подключения оборудования к персональному компьютеру и устройствам набора.

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

### 3. Проектная деятельность (6 ч.)

Разработка собственных моделей в парах, группах и индивидуально. Выработка и утверждение темы, в рамках которой будет реализоваться проект. Конструирование модели. Презентация моделей. Выставка. Соревнования. Творческая деятельность, выраженная в рисунках на тему «Мой робот». 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.

ИТОГО: 34 часа Формы контроля

Проверочные работы

Практические занятия

Творческие проекты

При организации практических занятий и творческих проектов формируются малые группы, состоящие из 2-3 учащихся. Для каждой группы выделяется отдельное рабочее место, состоящее из компьютера и конструктора.

Преобладающей формой текущего контроля выступает проверка работоспособности робота:

выяснение технической задачи,

определение путей решения технической задачи

Контроль осуществляется в форме творческих проектов, самостоятельной разработки работ.

Методы обучения

Познавательный (восприятие, осмысление и запоминание учащимися нового материала с привлечением наблюдения готовых примеров, моделирования, изучения иллюстраций, восприятия, анализа и обобщения материалов);

Метод проектов (при усвоении и творческом применении навыков и умений в процессе разработки собственных моделей)

Контрольный метод (при выявлении качества усвоения знаний, навыков и умений и их коррекция в процессе выполнения практических заданий)

Групповая работа (используется при совместной сборке моделей, а также при разработке проектов)

Формы организации учебных занятий

урок-консультация;

практикум;

урок-проект;

урок проверки и коррекции знаний и умений.

выставка;

соревнование;

Разработка каждого проекта реализуется в форме выполнения конструирования и программирования модели робота для решения предложенной задачи.

Примерные темы проектов:

Спроектируйте и постройте автономного робота, который движется по правильному многоугольнику и измеряет расстояние и скорость

Спроектируйте и постройте автономного робота, который может передвигаться:

на расстояние 1 м

используя хотя бы один мотор

используя для передвижения колеса

а также может отображать на экране пройденное им расстояние

Спроектируйте и постройте автономного робота, который может перемещаться и:

вычислять среднюю скорость

а также может отображать на экране свою среднюю скорость

Спроектируйте и постройте автономного робота, который может передвигаться:

на расстояние не менее 30 см

используя хотя бы один мотор

не используя для передвижения колеса

Спроектируйте, постройте и запрограммируйте робота, который может двигаться вверх по как можно более крутому уклону.

Спроектируйте, постройте и запрограммируйте робота, который может передвигаться по траектории, которая образует повторяемую геометрическую фигуру (например: треугольник или квадрат).

Спроектируйте и постройте более умного робота, который реагирует на окружающую обстановку. Запрограммируйте его для использования датчиков цвета, касания, и ультразвукового датчика для восприятия различных данных.

Спроектируйте, постройте и запрограммируйте роботизированное существо, которое может воспринимать окружающую среду и реагировать следующим образом:

издавать звук;

или отображать что-либо на экране модуля EV3.

Спроектируйте, постройте и запрограммируйте роботизированное существо, которое может:

чувствовать окружающую обстановку;

реагировать движением.

Спроектируйте, постройте и запрограммируйте роботизированное существо, которое может:

воспринимать условия света и темноты в окружающей обстановке;

реагировать на каждое условие различным поведением

Презентация группового проекта

Процесс выполнения итоговой работы завершается процедурой презентации действующего робота.

Презентация сопровождается демонстрацией действующей модели робота и представляет собой устное сообщение (на 5-7 мин.), включающее в себя следующую информацию:

тема и обоснование актуальности проекта;

цель и задачи проектирования;

этапы и краткая характеристика проектной деятельности на каждом из этапов.

Оценивание выпускной работы осуществляется по результатам презентации робота на основе определенных критериев.

## Раздел 3. Тематическое планирование дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы

5 класс

эные	:0B		часов	Планирує	Планируемые результаты обучения			
Календарные	№ уроков	Раздел/ Тема	Кол-во ч	Предметные результаты	Универсальные учебные действия УУД	Личностные результаты	Виды контроля	
			Ten		робототехнику (2			
	1	Роботы. Виды роботов. Значение роботов в жизни человека. Основные направления применения роботов. Правила работы с конструктором LEGO	1	Иметь общие представления о значение роботов в жизни человека. Знать правила работы с конструкторо м	Регулятивные: целеполагание — формулировать и удерживать учебную задачу; планирование — выбирать действия в соответствии с поставленной задачей и условиями ее реализации. Познавательны	Смыслообраз ование — адекватная мотивация учебной деятельности . Нравственно -этическая ориентация — умение избегать конфликтов и находить	Беседа, Зачет по правилам работы с конструкт ором LEGO	
	2	Управление роботами. Методы общения с роботом. Состав конструктора LEGO MINDSTORMS EV3. Языки программирова ния. Среда программирова ния модуля, основные блоки.	1	Знание понятия алгоритма, исполнителя алгоритма, системы команд исполнителя (СКИ) Иметь общее представление о среде программиров ания модуля, основных блоках.	е: общеучебные — использовать общие приемы решения поставленных задач; Коммуникатив ные: инициативное сотрудничество — ставить вопросы, обращаться за помощью, проявлять активность для решения коммуникативн ых задач	выходы из спорных ситуаций	Индивидуа льный, фронтальн ый опрос	
		Тема 2. Знаком	СТВ	о с роботами LE	ых задач GO MINDSTORM		ч)	
	3	Правила техники безопасности	1	Знание составных частей	Регулятивные: планирование – выбирать	Смыслообраз ование – адекватная	Беседа Зачет по правилам	

			**************************************	WAY AMPTER T	1/0077	may//
	при работе с		универсальног	действия в	мотивация	техники
	роботами-		о комплекта	соответствии с	учебной	безопаснос
	конструкторами		LEGO	поставленной	деятельности	ТИ
	. Правила		MINDSTORM	задачей и	;	
	обращения с		S EV3 EDU и	условиями ее	актуализация	
	роботами.		их функций.	реализации.	сведений из	
	Основные		Способность	Познавательны	личного	
	механические		учащихся	е: общеучебные	жизненного	
	детали		воспроизвести	– умение	опыта;	
	конструктора и		этапы сборки	самостоятельно	формирован	
	их назначение.		и ответить на	выделять и	ие	
			вопросы.	формулировать	готовности к	
4	Модуль EV3.	1	Знание	познавательную	продолжени	Беседа,
	Обзор, экран,		назначение	цель	ю обучения с	практикум
	кнопки		кнопок	умение	целью	
	управления		модуля EV3.	разделять	получения	
	модулем,		Умение	процессы на	инженерного	
	индикатор		составить	этапы, звенья;	образования;	
	состояния,		простейшую	выделение	освоение	
	порты.		программу по	характерных	типичных	
	Установка		шаблону,	причинно-	ситуаций	
	батарей,		сохранять и	следственных	управления	
	способы		запускать	связей.	роботами.	
			_		Нравственно	
	ЭКОНОМИИ		программу на	Коммуникатив	-	
	энергии.		выполнение	ные:	-этическая	
	Включение			инициативное	ориентация –	
	модуля EV3.			сотрудничество	умение	
	Запись			– ставить	избегать	
	программы и			вопросы,	конфликтов	
	запуск ее на			обращаться за	и находить	
	выполнение.			помощью;	выходы из	
5	Сервомоторы		Знание	проявлять	спорных	Беседа,
	EV3, сравнение		параметров	активность во	ситуаций	практикум
	моторов.		мотора и их	взаимодействии		
	Мощность и		влияние на	для решения		
	точность		работу модели	коммуникативн		
	мотора.		Иметь	ых задач		
	Механика		представление			
	механизмов и		о видах			
	машин. Виды		соединений и			
	соединений и		передач.			
	передач и их		1 ' '			
	свойства.					
6		1	Способность			Беседа,
	робота по	•	учащихся			практикум
	инструкции.		воспроизвести			i i i i i i i i i i i i i i i i i i i
	Программирова		этапы сборки			
	ние движения		и ответить на			
	вперед по		вопросы.			
	прямой		Умение			
	траектории.		выполнить			
	Расчет числа		расчет числа			

		оборотов		оборотов			
		колеса для		колеса для			
		прохождения заданного		прохождения			
		* *		заданного			
		расстояния.	. 1 1	расстояния.	L RMS EV3 EDU и их	V HanaMornii (6	( m)
	7	Датчик касания.	1	Умение	Регулятивные:	Смыслообраз	Беседа,
	′	Устройство	1		планирование –	ование –	-
		датчика.		решать задачи	планированис – выбирать		практикум
		датчика. Практикум.		на движение с	выоирать действия в	адекватная	
		Практикум. Решение задач		использование	соответствии с	мотивация учебной	
				м датчика		1 *	
		на движение с		касания.	поставленной	деятельности	
		использованием			задачей и	Heanamayyya	
		датчика			условиями ее	Нравственно	
-	0	касания.	1	2	реализации.	-этическая	17
	8	Датчик цвета,	1	Знание	Познавательны	ориентация –	Индивидуа
		режимы работы		влияние	е: общеучебные	умение	льный,
		датчика.		предметов	_	избегать	собранная
		Решение задач		разного цвета	самостоятельно	конфликтов	модель,
		на движение с		на показания	выделять и	и находить	выполняю
		использованием		датчика	формулировать	выходы из	щая
		датчика		освещенности	познавательную	спорных	предполаг
					цель.	ситуаций	аемые
		<b>1</b> 7	1	2	Коммуникатив		действия.
	9	Ультразвуковой	1	Знание	ные:		Индивидуа
		датчик.		особенностей	инициативное		льный,
		Решение задач		работы	сотрудничество		собранная
		на движение с		датчика	— ставить		модель,
		использованием		Умение	вопросы,		выполняю
		датчика		решать задачи	обращаться за		щая
		расстояния		на движение с	помощью;		предполаг
				использование	проявлять		аемые
				м датчика	активность во		действия.
	1	Г	1	расстояния.	взаимодействии		Г
	1	Гироскопическ	1	Умение	для решения		Беседа,
	0	ий датчик.		решать задачи	коммуникативн		практикум
		Инфракрасный		на движение с	ых задач		
		датчик, режим		использование	управление		
		приближения,		M	коммуникацией		
		режим маяка.		гироскопическ	<ul> <li>адекватно</li> <li>ненежать зовать</li> </ul>		
	1	П	1	ого датчика.	использовать		Г
	1	Подключение	1	Умение	речь для		Беседа,
	1	датчиков и		называть	планирования и регуляции своей		практикум
		моторов.		датчики, их	регуляции своеи деятельности		
		Интерфейс		функции и	дсятсльности		
		модуля EV3.		способы			
		Приложения		подключения			
		модуля.		к модулю;			
		Представление		правильно			
		порта.		работать с			
		Управление		конструкторо			
		мотором.		M			

1	Прородонноя	1	Ogoganovino n			Прородони
$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$	Проверочная работа № 1 по	1	Обобщение и систематизаци			Проверочн ая работа
_	•					ая раоота № 1
	теме «Знакомство с		я основных понятий по			No I
	роботами LEGO MINDSTORMS		теме			
	» Тема 4 Осно	RLI	ппограммирова	∣ ния и компьютерн	<u> </u> Ой погики (9 ч)	
13		1	Способность	Регулятивные	Смыслообраз	Беседа,
13	программиро	1	учащихся	УУД:	ование –	практикум
	вания модуля.		воспроизвести	планирование -	адекватная	приктикум
	Создание		этапы	определение	мотивация	
	программы.		программиров	последовательно	учебной	
	Удаление		ания и	сти	деятельности	
	блоков.		ответить на	промежуточных	·	
	Выполнение		вопросы.	целей с учетом	, актуализация	
	программы.		Bonpo <b>e</b> Bn	конечного	сведений из	
	Сохранение и			результата.	личного	
	открытие			Умение	жизненного	
	программы.			использовать	опыта;	
14		1	Умение	различные	формирован	Индивидуа
	касаний.	-	использовать	средства	ие	льный,
	Ветвление по		ветвления при	самоконтроля	готовности к	собранная
	датчикам.		решении задач	(дневник,	продолжени	модель,
	Методы		на движение	портфолио,	ю обучения с	выполняю
	принятия			таблицы	целью	щая
	решений			достижения	получения	предполаг
	роботом.			результатов,	инженерного	аемые
	Модели			беседа с	образования;	действия.
	поведения			учителем и т.д.).	освоение	
	при			Познавательны	типичных	
	разнообразны			е УУД:	ситуаций	
	х ситуациях.			Умение	управления	
15	Программное	1	Умение	Исследование	роботами.	Беседа,
	обеспечение		использовать	несложных	Нравственно	практикум
	EV3.		циклы при	практических	-этическая	
	Среда		решении задач	ситуаций,	ориентация –	
	LABVIEW.		на движение	выдвижение	умение	
	Основное			предположений,	избегать	
	окно			понимание	конфликтов	
	Свойства и			необходимости	и находить	
	структура			их проверки на	выходы из	
	проекта.			практике.	спорных	
	Решение			Использование	ситуаций	
	задач на			практических и		
	движение			лабораторных		
	вдоль сторон			работ,		
	квадрата.			несложных		
	Использовани			экспериментов		
	е циклов при			для		
	решении			доказательства		
	задач на			выдвигаемых		

	примочно		праннономочий	
17	Движение.	Способность	предположений;	Боосто
16	Программные блоки и		описание	Беседа,
		учащихся	результатов этих	практикум
	палитры	воспроизвести	работ	
	программиро	этапы сборки	Коммуникатив	
	Вания	И	ные УУД: Умение	
	Страница	программиров		
	аппаратных	ания и	определять наиболее	
	средств	ответить на		
	Редактор	вопросы	рациональную	
	Контента	учителя.	последовательно сть действий по	
	Инструменты		· · ·	
	Устранение		коллективному выполнению	
	неполадок.		учебной задачи	
	Перезапуск			
17	МОДУЛЯ	Способують	(план, алгоритм,	Интиги
17	Решение	Способность	модули и т.д.), а	Индивидуа
	задач на	учащихся	также адекватно	льный,
	движение по	воспроизвести	оценивать и	собранная
	кривой.	этапы	применять свои способности в	модель,
	Независимое	программиров	коллективной	выполняю
	управление	ания и		щая
	моторами.	выполнять	деятельности. Умение	предполаг
	Поворот на	расчет угла		аемые
	заданное	поворота.	самостоятельно	действия.
	число		оценивать свою	
	градусов.		деятельность и	
	Расчет угла		деятельность	
10	поворота.	Viscour	ЧЛ <b>е</b> НОВ	14******
18	Использовани	Умение	коллектива	Индивидуа
	е нижнего	решать задачи	посредством	льный,
	датчика	на движение с	сравнения с деятельностью	собранная
	освещенности	остановкой на		модель,
	. Решение	черной линии	других, установленными	выполняю
	задач на		нормами.	щая
	движение с		Умение	предполаг
	остановкой		у мение Использовать	аемые
	на черной		МОНОЛОГ И	действия.
19	линии. Решение	Умение	диалог для	
19			выражения и	
	задач на	решать задачи	доказательства	
	движение	на движение	своей точки	
	вдоль линии. Калибровка	вдоль черной	зрения.	
	*	линии	Spenin.	
	датчика			
20	ОСВЕЩЕННОСТИ	Vivoren		Боосто
20	Программиро	Умение		Беседа,
	вание	решать задачи		практикум
	модулей.	на		
	Решение	прохождение		
	задач на	по полю из		
	прохождение	клеток.		

	по пошо из					
	по полю из					
21	клеток		05.5			C
21	Соревнование		Обобщение и			Соревнова
	роботов на		систематизаци			ние
	тестовом		я основных			роботов
	поле. Зачет		понятий по			
	времени и		теме «Основы			
	количества		программиров			
	ошибок		ания»			
	Тема 5. Пр			роботизированных		
22	Измерение	1	Знание	Регулятивные	Формирован	Беседа,
	освещенности		назначения и	УУД:	ие понятия	практикум
			основных	планирование -	СВЯЗИ	
	Определение		режимов	определение	различных	
	цветов.		работы	последовательно	явлений,	
	Распознавани		датчика цвета	сти	процессов,	
	е цветов.			промежуточных	объектов;	
	Использовани			целей с учетом	актуализация	
	e			конечного	сведений из	
	конструктора			результата.	личного	
	в качестве			умение вносить	жизненного	
	цифровой			необходимые	опыта	
	лаборатории.			дополнения и	информацио	
23	Измерение	1	Знание	изменения в	нной	Беседа,
23	расстояний	1	назначение и			
	до объектов.			ходе решения задач.	деятельности .	практикум
			основных	познавательны <b>Познавате</b> льны	,	
	Сканировани		режимов		освоение	
	е местности.		работы	е УУД:	типичных	
			ультразвуково	Формирование	ситуаций	
2.1	G H	4	го датчика.	системного	управления	-
24	Сила. Плечо	1	Умение	мышления —	роботами,	Беседа,
	силы.		выполнять	способность к	включая	практикум
	Подъемный		расчеты при	рассмотрению и	цифровую	
	кран. Счетчик		конструирова	описанию	бытовую	
	оборотов.		нии	объектов,	технику.	
	Скорость		подъемного	явлений,	формирован	
	вращения		крана.	процессов в виде	ие умения	
	сервомотора.			совокупности	осуществлят	
	Мощность.			более простых	Ь	
25	Управление	1	Умение	элементов,	совместную	Индивидуа
	роботом с		программиров	составляющих	информацио	льный,
	помощью		ать робота,	единое целое.	нную	собранная
	внешних		останавливаю	осуществить	деятельность	модель,
	воздействий.		щегося на	перенос знаний,	, в частности,	выполняю
	Реакция		определенном	умений в новую	при	щая
	робота на		расстоянии до	ситуацию для	выполнении	предполаг
	звук, цвет,		препятствия	решения	учебных	аемые
	касание.		TP CIDIT CIDID	проблем,	заданий, в	действия.
	Таймер.			комбинировать	том числе	депетыял.
26	Движение по		Написание	известные	проектов.	Индивидуа
20	* *			средства для	просктов.	индивидуа льный,
	замкнутой		программы	нового решения		
	траектории.		для движения	пового решения		собранная

	Darra					1/07/27
	Решение		по кругу через	проблем;		модель,
	задач на		меню	Коммуникатив		выполняю
	криволинейн		контроллера.	ные УУД:		щая
	ое движение.		Запуск и	Умение		предполаг
			отладка	определять		аемые
			программы.	наиболее		действия.
			Написание	рациональную		
			других	последовательно		
			простых	сть действий по		
			программ на	коллективному		
			выбор	выполнению		
			учащихся и их	учебной задачи		
			самостоятельн	(план, алгоритм,		
			ая отладка.	модули и т.д.), а		
27	Конструирова	1	Написание	также адекватно		Индивидуа
	ние моделей		программы	оценивать и		льный,
	роботов для		для движения	применять свои		собранная
	решения		по контуру	способности в		модель,
	задач с		треугольника,	коллективной		выполняю
	использовани		квадрата.	деятельности.		щая
	ем		Робот,	Умение		предполаг
	нескольких		записывающи	самостоятельно		аемые
	разных видов		й траекторию	оценивать свою		действия.
	датчиков.		движения и	деятельность и		
			потом точно	деятельность		
			eë	членов		
			воспроизводя	коллектива		
			щий	посредством		
28	Решение	1	Создание и	сравнения с		Индивидуа
	задач на		отладка	деятельностью		льный,
	выход из		программы	других.		собранная
	лабиринта.		для движения	Умение		модель,
	Ограниченно		робота внутри	использовать		выполняю
	e		помещения и	информацию с		щая
	движение.		самостоятельн	учётом		предполаг
			о огибающего	этических и		аемые
			препятствия.	правовых норм.		действия.
29	Проверочная	1	Обобщение и			Проверочн
	работа №2 по		систематизаци			ая работа
	теме «Виды		я основных			№2
	движений		понятий по			
	роботов»		теме «Виды			
			движений			
			роботов»			
	6. Твор	чес	кие проектные р	аботы и соревнов	ания(5 ч)	
30	Работа над		Умение	Регулятивные:	Самоопредел	Соревнова
	проектами		составлять	целеполагание –	ение –	кин
	«Движение		план действий	преобразовывать	самостоятель	
	по заданной		для решения	практическую	ность и	
	траектории»,		сложной	задачу	личная	
ı	"L'aball bille"		задачи	В	ответственно	
	«Кегельринг»		зада тп	ь	Olberelbeillio	l
	работа №2 по теме «Виды движений роботов»  6. Твор Работа над проектами «Движение по заданной траектории»,	1	Обобщение и систематизаци я основных понятий по теме «Виды движений роботов» кие проектные р Умение составлять план действий для решения сложной	работы и соревнов Регулятивные: целеполагание — преобразовывать практическую задачу	Самоопредел ение — самостоятель ность и личная	Проверочн ая работа №2

		соревнований		ю; контроль и	поступки.	
	31	Соревнование	Умение	самоконтроль –	Смыслообраз	Соревнова
		роботов на	составлять	использовать	ование –	ния
		тестовом	план действий	установленные	самооценка	
		поле. Зачет	для решения	правила в	на основе	
		времени и	сложной	контроле	критериев	
		количества	задачи	способа решения	успешности	
		ошибок	конструирова	задачи.	учебной	
			ния робота	Познавательны	деятельности	
	32	Конструирова	Разработка	е: обще учебные	Нравственно	Решение
		ние	собственных	– Творческое	-этическая	задач (инд.
		собственной	моделей в	решение	ориентация –	и групп)
		модели	группах.	учебных и	навыки	
		робота		практических	сотрудничест	
	33	Программиро	Программиров	задач: умение	ва в разных	Решение
		вание и	ание модели в	мотивированно	ситуациях,	задач (инд.
		испытание	группах	отказываться от	умение не	и групп)
		собственной		образца, искать	создавать	
		модели		оригинальные	конфликтны	
		робота.		решения;	х ситуаций и	
	34	Презентации	Презентация	самостоятельное	находить	Защита
		и защита	моделей	выполнение	выходы	проекта
		проекта «Мой		различных		
		уникальный		творческих		
		робот»		работ; участие в		
				проектной		
				деятельности		
				Коммуникатив		
				ные:		
				взаимодействие		
				_		
				формулировать		
				собственное		
				мнение и		
				позицию		
Bc	его					34

6 класс

№ п/п	Наименование раздела, темы						
11/11	Раздел 1. Введение в робототехнику (1час)						
1	Роботы. Виды роботов. Основные направления применения роботов. Правила работы с конструктором LEGO.						
	Раздел 2. Конструирование (16 часов)						
2	Правила техники безопасности при работе с роботами-конструкторами. Правила обращения с роботами.						
3	Основные механические детали конструктора и их назначение.						
4	Модуль EV3. Обзор, экран, кнопки управления модулем, индикатор состояния, порты.						
5	Установка батарей, способы экономии энергии. Включение модуля EV3. Запись						

	,
	программы и запуск ее на выполнение.
6	Основные механизмы конструктора LEGO EV3. Сервомоторы EV3, сравнение моторов.
<u> </u>	Мощность и точность мотора. Механика механизмов и машин.
7	Виды соединений и передач и их свойства.
8	Сборка модели робота по инструкции.
9	Программирование движения вперед по прямой траектории.
10	Расчет числа оборотов колеса для прохождения заданного расстояния.
11	Датчик касания. Устройство датчика. Практикум. Решение задач на движение с
	использованием датчика касания.
12	Датчик цвета, режимы работы датчика. Решение задач на движение с
	использованием датчика цвета.
13	Ультразвуковой датчик. Решение задач на движение с использованием датчика
	расстояния.
14	Гироскопический датчик. Инфракрасный датчик, режим приближения, режим маяка.
15	Гироскопический датчик. Инфракрасный датчик, режим приближения, режим маяка.
16	Подключение датчиков и моторов. Интерфейс модуля EV3. Приложения модуля.
	Представление порта. Управление мотором.
17	Проверочная работа № 1 по теме «Знакомство с роботами LEGO MINDSTORMS EV3».
	Тема 3. Программирование (10 часов)
18	Среда программирования модуля EV3. Создание программы. Удаление блоков.
	Выполнение программы. Сохранение и открытие программы.
19	Счетчик касаний. Ветвление по датчикам. Методы принятия решений роботом. Модели
	поведения при разнообразных ситуациях.
20	Программное обеспечение EV3. Среда LABVIEW. Основное окно. Свойства и
	структура проекта.
21	задач на движение вдоль сторон квадрата. Использование циклов при решении задач на
	движение.
22	Программные блоки и палитры программирования. Страница аппаратных средств
	Редактор контента. Инструменты. Устранение неполадок. Перезапуск модуля
23	Использование нижнего датчика освещенности. Решение задач на движение с
	остановкой на черной линии.
24	Решение задач на движение вдоль линии. Калибровка датчика освещенности.
25	Программирование модулей. Решение задач на прохождение по полю из клеток
26	Измерение освещенности. Определение цветов. Распознавание цветов. Использование
27	конструктора в качестве цифровой лаборатории.
27	Управление роботом с помощью внешних воздействий. Реакция робота на звук, цвет,
<u> </u>	касание. Таймер.
20	4. Проектная деятельность (7 часов)
28	Конструирование моделей роботов для решения задач с использованием нескольких
20	разных видов датчиков.
30	Проверочная работа №2 по теме «Виды движений роботов».
	Конструирование собственной модели робота.
31 32	Программирование и испытание собственной модели робота.
	Работа над проектами. Правила соревнований.
33	Соревнование роботов на тестовом поле. Зачет времени и количества ошибок.
34	Презентации и защита проекта «Мой уникальный робот». Подведение итогов
Dagre	(рефлексия)
Всего	34

### Перечень учебно-методического обеспечения

Учебные материалы:

Блог-сообщество любителей роботов Лего с примерами программ [Электронный ресурс] / http://nnxt.blogspot.ru/2010/11/blog-post\_21.html

Копосов Д. Г. Первый шаг в робототехнику. Практикум для 5-6 классов\ Д. Г. Копосов. – М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2013 – 292 с.

Лабораторные практикумы по программированию [Электронный ресурс] http://www.edu.holit.ua/index.php?option=com\_content&view=category&layout=blo g&id=72&Itemid=159&lang=ru

Образовательная программа «Введение в конструирование роботов» и графический язык программирования роботов [Электронный ресурс] / http://learning.9151394.ru/course/view.php?id=280#program\_blocks

Примеры конструкторов и программ к ним [Электронный ресурс] / Режим доступа: http://www.nxtprograms.com/index2.html

Программы для робота [Электронный ресурс] / http://service.lego.com/en-us/helptopics/?questionid=2655

Учебник по программированию роботов (wiki) [Электронный ресурс] /

Материалы сайтов:

http://www.prorobot.ru/lego.php

http://nau-ra.ru/catalog/robot

http://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/2014-39493928

http://www.slideshare.net/odezia/ss-40220681

http://www.slideshare.net/odezia/180914-39396539

### ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ

### СВЕДЕНИЯ О СЕРТИФИКАТЕ ЭП

Сертификат 520251343390373548250310750880108285629354443791

Владелец Бежан Елена Валерьевна

Действителен С 14.05.2025 по 14.05.2026