

государственное бюджетное общеобразовательное учреждение Самарской области основная общеобразовательная школа с. Старосемейкино муниципального района Красноярский Самарской области

РАССМОТРЕНО

На заседании МО
Протокол № 5
От «27» марта 2024

Руководитель МО

 Климова С.В./

ПРОВЕРЕНО

Заместитель директора по УВР

 Чешуина С.А./

«27» марта 2024 г.

УТВЕРЖДАЮ

Директор ГБОУ ООШ с. Старосемейкино

 Шмоитова И.С./

Приказ № 18-од

«28» марта 2024 г.



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА КУРСА ВНЕУРОЧНОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ

Направление: внеурочная деятельность по формированию функциональной грамотности, проектная деятельность

Название программы: робототехника

Класс: 5-9

Количество часов по учебному плану 102 часа в год, 3 часа в неделю

Составитель: Хаджаева Д. В.

Старосемейкино, 2024

Пояснительная записка

Рабочая программа по курсу внеурочной деятельности «Робототехника» с конструктором «КЛИК», так же с использованием конструктора программируемых инженерных систем» на примере платформы программирование моделей инженерных систем для обучающихся 5-9 классов на уровне основного общего образования составлена на основе положений и требований к результатам освоения на базовом уровне основной образовательной программы, представленных в ФГОС ООО, а также с учётом федеральной рабочей программы воспитания.

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

Программирование моделей инженерных систем предлагает учащимся выполнить ряд лабораторных работ, позволяющих понять основы работы с микроконтроллерными устройствами, изучить принцип действия базовых радиокомпонентов, таких как светодиод или тактовая кнопка, разобраться со способом программирования LCD дисплеев и светодиодных лент.

Данный курс 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 Робототехнический Клик (образовательный набор) и конструктор программируемых моделей инженерных систем.

Основными целями изучения курса «Практическая робототехника на основе конструктора программируемых моделей инженерных систем» являются:

1. формирование представлений о технологической культуре производства;
2. развитие культуры труда подрастающих поколений;
3. освоение технических и технологических знаний и умений;
4. ознакомление обучающихся с конструированием, программированием, использованием роботизированных устройств, основными технологическими процессами современного производства;
5. подготовка обучающихся к участию в конференциях и робототехнических соревнованиях.

Использование оборудования центра «Точка роста» позволяет создать условия:

- для расширения содержания технологического образования;
- для повышения познавательной активности обучающихся в технической области;
- для развития личности ребенка в процессе обучения Робототехнике, его способностей, формирования и удовлетворения социально значимых интересов и потребностей;
- для работы с одарёнными школьниками, организации их развития в различных областях образовательной, творческой деятельности.

Программа внеурочной деятельности «Робототехника» является программой технической направленности.

Новизна программы в том, что, изучая простые механизмы, ребята учатся работать руками (развитие мелких и точных движений), развивают элементарное конструкторское мышление, фантазию, изучают принципы работы многих механизмов.

Актуальность программы обусловлена тем, что работа с конструкторскими наборами КЛИК позволяет школьникам в форме познавательной игры узнать многие важные идеи и развить необходимые в дальнейшей жизни навыки.

При построении модели затрагивается множество проблем из разных областей знания — от теории механики до психологии, — что является вполне естественным. Очень важным представляется тренировка работы в коллективе и развитие самостоятельного технического творчества. Простота в построении модели в сочетании с большими конструктивными возможностями конструктора позволяют детям в конце урока увидеть сделанную своими руками модель, которая выполняет поставленную ими же самими задачу.

Педагогическая целесообразность программы заключается в следующем. Одна из особенностей развития мышления в этом возрасте — его образный характер. Дети лучше запоминают то, что сопровождается демонстрацией наглядного материала. Восприятие сложных абстрактных понятий вызывает у них значительные трудности, так как наглядно себе их они не представляют. Кроме того, у них еще недостаточно знаний об общих закономерностях природных явлений и отношений в обществе. Поэтому для развития мышления учащихся на занятиях в первую очередь необходимы наглядность и разделение сложных понятий на отдельные составные части.

Отличительной особенностью этой программы является деятельный подход к воспитанию, образованию и развитию ребенка. Программа предполагает межпредметные связи, тесно переплетаясь со школьными предметами: математикой, информатикой, физикой, биологией, технологией.

Цель программы: развитие творческих способностей школьников в процессе создания роботов средствами конструирования, программирования и проектной деятельности. Поставленные цели будут достигнуты при решении следующих задач.

Задачи:

Образовательные:

- формирование навыков прототипирования и конструирования моделей роботов;
- знакомство с принципом работы и конструированием робототехнических устройств;
- формирование навыков составления алгоритмов и методов решения организационных и технико-технологических задач;
- осуществление умения написания и чтения кода, умение использовать способы графического представления технической, технологической и инструктивной информации;
- формирование навыков использования общенаучных знаний по предметам естественно-математического цикла в процессе подготовки и осуществления технологических процессов для обоснования и аргументации рациональности деятельности в рамках проектной деятельности;

обучающие:

- познакомить обучающихся с конструктором КЛИК: деталями, устройствами, механизмами

и средой программирования КЛИК;

- сформировать навыки творческой проектной деятельности (создание проекта, подготовка презентации и защита проекта) с целью участия в соревнованиях по робототехнике;
 - Познакомить учащихся с основными терминами и понятиями в области робототехники и научить использовать специальную терминологию.
 - Сформировать представление об основных законах робототехники;
 - Сформировать первоначальные представления о конструировании роботов;
 - Познакомить учащихся с основами разработки алгоритмов при создании робототехнических конструкций;
 - Усовершенствовать или привить навыки сборки и отладки простых робототехнических систем.
 - Познакомить с основами визуального языка для программирования роботов;
 - Систематизировать и/или привить навыки разработки проектов простых робототехнических систем;
 - формировать у школьников базовые представления в сфере инженерной культуры.

воспитательные:

- воспитывать внимание, аккуратность, целеустремленность, усидчивость, организационно-волевые качества личности: терпение, волю, самоконтроль;
- совершенствовать коммуникативные навыки детей при работе в паре, коллективе, распределении обязанностей.
- Способствовать развитию способности конструктивной оценки и самооценки, выработке критериев оценок и поведенческого отношения к личным и чужим успехам и неудачам;
 - Подтверждать высокую ценность таких способностей и качеств, как эмоциональная уравновешенность, рассудительность, эмпатия.
 - Поддерживать представление учащихся о значимости общечеловеческих нравственных ценностей, доброжелательности, сотрудничества.
 - Укреплять спортивный дух, способность сохранять уважение к соперникам, и преодолевать стресс во время обучения и соревнований.

развивающие:

- развитие умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений;
- развитие умения работать над проектом в команде, эффективно распределять обязанности; личностные:
 - развивать личностную мотивацию к техническому творчеству, изобретательности; - формировать общественную активность личности, гражданскую позицию; - формировать навыки здорового образа жизни.
 - Прививать навыки к анализу и самоанализу при создании робототехнических систем;
 - Содействовать саморазвитию в формировании успешных личных стратегий коммуникации и развитию компетенций при участии учеников в командной работе;
 - развивать интерес учащихся к естественным и точным областям науки;
 - развивать нестандартное мышление, а также поисковые навыки в решении прикладных задач;

- развить творческий потенциал подростков и юношества в процессе конструирования и программирования роботов;

- развивать познавательный интерес и мотивацию к учению и выбору инженерных специальностей.

- научить школьников устной и письменной технической речи со всеми присущими ей качествами (простотой, ясностью, наглядностью, полнотой); четко и точно излагать свои мысли и технические замыслы.

-

Объем и сроки реализации программы: продолжительность обучения 1 год в объеме 102 часа, режим занятия — 3 раза в неделю по 1 часу.

Планируемые результаты

Личностными результатами изучения курса является демонстрация обучающимися устойчивого интереса к техническому моделированию и робототехнике, мотивированное участие в соревнованиях, конкурсах и проектах, устойчивое следование в поведении социальным нормам и правилам межличностного общения, навыки сотрудничества в разных ситуациях, уважительное отношение к труду.

Метапредметные результаты:

Познавательные:

- знает назначение схем, алгоритмов;
- понимает информацию, представленную в форме схемы;
- анализирует модель изучаемого объекта;
- использует информацию, исходя из учебной задачи;
- запрашивает информацию у педагога.

Коммуникативные:

- устанавливает коммуникацию с участниками образовательной деятельности;
- задаёт вопросы;
- реагирует на устные сообщения;
- представляет требуемую информацию по запросу педагога;
- использует умение излагать мысли в логической последовательности;
- отстаивает свою точку зрения;
- взаимодействует со взрослыми и сверстниками в учебной деятельности;
- умеет выполнять отдельные задания в групповой работе.

Регулятивные:

- определяет цели и следует им в учебной деятельности;
- составляет план деятельности и действует по плану;
- действует по заданному образцу или правилу, удерживает правило, инструкцию во времени;
- контролирует свою деятельность и оценивает её результаты;
- целеустремлен и настойчив в достижении целей, готов к преодолению трудностей;
- адекватно воспринимает оценку деятельности;
- демонстрирует волевые качества.

Предметные результаты (по профилю программы):

- умеет включить (выключить) компьютер, работать периферийными устройствами, находит на рабочем столе нужную программу;
- знает, что такое робот, правила робототехники;
- классифицирует роботов (бытовой, военный, промышленный, исследователь);
- знает историю создания конструктора КЛИК, особенности соединения деталей;
- называет детали, устройства и датчики конструктора КЛИК, знает их назначение;
- знает номера, соответствующие звукам и картинкам;

- знает виды передач;
- собирает модель робота по схеме;
- составляет простейший алгоритм поведения робота;
- имеет представление о среде программирования КЛИК, палитре, использует блоки программ, входы для составления простейших программ для управления роботом;
- создает при помощи блоков программ звуковое и визуальное сопровождение работы робота;
- имеет представление об этапах проектной деятельности, презентации и защите проекта по плану в устной форме;
- имеет опыт участия в соревнованиях по робототехнике в составе группы.

Содержание курса

Раздел 1. Вводное занятие. Показ презентации «Образовательная робототехника с конструктором КЛИК». Планирование работы на учебный год. Беседа о технике безопасной работы и поведении в кабинете и учреждении. Вводный и первичный инструктаж на рабочем месте для обучающихся.

Раздел 2. Изучение состава конструктора КЛИК.

Тема 2.1. Конструктор КЛИК и его программное обеспечение. Знакомство с перечнем деталей, декоративных и соединительных элементов и систем передвижения. Ознакомление с примерными образцами изделий конструктора КЛИК. Просмотр вступительного видеоролика. Беседа: «История робототехники и её виды». Актуальность применения роботов. Конкурсы, состязания по робототехнике. Правила работы с набором конструктором КЛИК и программным обеспечением. Основные составляющие среды конструктора. Сортировка и хранение деталей конструктора в контейнерах набора. Тестовое практическое творческое задание. Формы и виды контроля: Входной контроль знаний на начало учебного года. Тестирование. Оценка качества теста и изделий.

Тема 2.2. Основные компоненты конструктора КЛИК. Изучение набора, основных функций деталей и программного обеспечения конструктора КЛИК. Планирование работы с конструктором. Электронные компоненты конструктора. Начало работы.

Тема 2.3. Сборка робота на свободную тему. Демонстрация. Сборка модулей (средний и большой мотор, датчики расстояния, цвета и силы). Изучение причинно-следственных связей. Сборка собственного робота без инструкции. Учим роботов двигаться. Демонстрация выполненной работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 3. Изучение моторов и датчиков.

Тема 3.1. Изучение и сборка конструкций с моторами. Объяснение целей и задач занятия. Внешний вид моторов. Конструирование экспресс-бота. Понятие сервомотор. Устройство сервомотора. Порты для подключения сервомоторов. Положительное и отрицательное движение мотора. Определение направления движения моторов. Блоки «Большой мотор» и «Средний мотор». Выбор порта, выбор режима работы (выключить, включить, включить на количество секунд, включить на количество градусов, включить на количество оборотов), мощность двигателя. Выбор режима остановки мотора. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 3.2. Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния. Объяснение целей и задач занятия. Понятие «датчик расстояния» и их виды. Устройство датчика расстояния и принцип работы. Выбор порта и режима работы. Сборка простых конструкций с датчиками расстояний. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 3.3. Изучение и сборка конструкций с датчиком касания, цвета. Объяснение целей и задач занятия. Внешний вид. Режим измерения. Режим сравнения. Режим ожидания. Изменение в блоке ожидания. Работа блока переключения с проверкой состояния датчика касания. Сборка простых конструкций с датчиком касания. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка. Объяснение целей и задач занятия. Датчик цвета предмета. Внешний вид датчика и его принцип работы. Междисциплинарные понятия: причинно- следственная связь. Изучение режимов работы датчика цвета. Сборка простых конструкций с датчиками цвета. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 4. Конструирование робота.

Тема 4.1. Сборка механизмов без участия двигателей и датчиков по инструкции. Объяснение целей и задач занятия. Изучение механизмов. Первые шаги. Зубчатые колеса. Промежуточное зубчатое колесо. Коронные зубчатые колеса. Понижающая зубчатая передача. Повышающая зубчатая передача. Шкивы и ремни. Перекрестная ременная передача. Снижение, увеличение скорости. Червячная зубчатая передача, кулачок, рычаг. Сборка простых конструкций по инструкции. Презентация работы.

Взаимооценка, самооценка.

Тема 4.2. Конструирование простого робота по инструкции. Объяснение целей и задач занятия. Разбор инструкции. Сборка робота по инструкции. Разбор готовой программы для робота. Запуск робота на 6 соревновательном поле. Доработка.

Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 4.3. Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции. Объяснение целей и задач занятия. Разбор инструкции. Обсуждение с учащимися результатов работы. Актуализация полученных знаний раздела . Сборка различных механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 4.4. Конструирование робота-тележки. Объяснение целей и задач занятия. Разбор инструкции. Обсуждение с учащимися результатов работы. Сборка простого робота-тележки. Улучшение конструкции робота. Обсуждение возможных функций, выполняемых роботом-тележкой. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 5. Создание простых программ через меню контроллера.

Тема 5.1 Понятие «программа», «алгоритм». Написание простейших программ для робота по инструкции. Объяснение целей и задач занятия. Алгоритм движения робота по кругу, вперед-назад, «восьмеркой» и пр. Написание программы по образцу для движения по кругу через меню контроллера. Запуск и отладка программы. Написание других простых программ на выбор учащихся и их самостоятельная отладка. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 5.2 Написание программ для движения робота через меню контроллера. Объяснение целей и задач занятия. Характеристики микрокомпьютера КЛИК. Установка аккумуляторов в блок

микрокомпьютера. Технология подключения к микрокомпьютеру (включение и выключение, загрузка и выгрузка программ, порты USB, входа и выхода). Интерфейс и описание КЛИК (пиктограммы, функции, индикаторы). Главное меню микрокомпьютера (мои файлы, программы, испытай меня, вид, настройки). Создание пробных программ для робота через меню контроллера. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 6. Знакомство со средой программирования КЛИК.

Тема 6.1. Понятие «среда программирования», «логические блоки». Понятие «среда программирования», «логические блоки». Показ написания простейшей программы для робота. Интерфейс программы КЛИК и работа с ним. Написание программы для воспроизведения звуков и изображения по образцу. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 6.2. Интерфейс среды программирования КЛИК и работа с ней. Общее знакомство с интерфейсом ПО. Самоучитель. Панель инструментов. Палитра команд. Рабочее поле. Окно подсказок. Окно микрокомпьютера КЛИК. Панель конфигурации.

Тема 6.3. Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ. Объяснение целей и задач занятия. Понятие «синхронность движений», «часть и целое». Сборка модели Робота-танцора. Экспериментирование с настройками времени, чтобы синхронизировать движение ног с миганием индикатора на Хабе. Добавление движений для рук Робота-танцора. Добавление звукового ритма. Программирование на движение с регулярными интервалами. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 7. Изучение подъемных механизмов и перемещений объектов.

Тема 7.1. Подъемные механизмы. Объяснение целей и задач занятия. Подъемные механизмы в жизни. Обсуждение с учащимися результатов испытаний. Конструирование подъемного механизма. Запуск программы, чтобы понять, как работают подъемные механизмы. Захват предметов одинакового веса, но разного размера (Испытание № 1). Подъем предметов одинакового размера, но разного веса (Испытание № 2). Внесение результатов испытаний в таблицу. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 7.2. Конструирование собственного робота для перемещения объектов и написание программы. Объяснение целей и задач занятия. Сборка и программирование модели «Вилочный погрузчик». Разработка простейшей программы для модели. Изменение программы работы готовой модели. Сборка модели с использованием инструкции по сборке, набор на компьютере программы, подключение модели к компьютеру и запуск программы. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 8. Учебные соревнования.

Тема 8.1. Учебное соревнование: Игры с предметами. Объяснение целей и задач занятия. Обсуждение, как можно использовать датчик расстояния для измерения дистанции. Обсуждение соревнований роботов и возможностей научить их отыскивать и перемещать предметы. Знакомство с положением о соревнованиях. Сборка Тренировочной приводной платформы, манипулятора, флажка и куба. Испытание двух подпрограмм для остановки Приводной платформы перед флажком, чтобы решить, какая из них эффективнее. Добавление нескольких программных блоков, чтобы опустить манипулятор

Приводной платформы ниже, захватить куб и поставить его на расстоянии по меньшей мере 30 см от флажка. Эстафетная гонка. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 9. Физические принципы построения роботов.

Теория: Основные приводные механизмы. Механизмы захвата. Степень свободы. Манипуляторы.

Практика: сборка базовых электрических схем, расчет физических характеристик устройства.

Формы занятий: беседа, практическое занятие.

Тема 9.1 Конструкции и разновидности роботов. Теория: Разновидности подвижных роботов.

Формы занятий: лекция, беседа

Раздел 10 «Микроконтроллер. Периферия. Программирование».

Тема 10.1 Микроконтроллер. Первая программа.

Теория: Микроконтроллер. Установка и настройка ПО. Запуск первых программ.

Практика: Настройка микроконтроллера для работы, установка и настройка ПО, загрузка и установка драйверов, библиотек. Формы занятий: практическая работа.

Тема 10.2 Базовые программные функции. Теория: Переменные, типы данных, функции.

Практика: сборка базовых мини- конструкций с программным управлением».

Формы занятий: практическая работа.

Тема 10.3 Периферийные устройства.

Теория: Датчики и модулю дополнения. Способы подключения. Практика: Подключение всех датчиков, входящих в комплект набора, программирование. Выполнение мини- заданий.

Формы занятий: практическое занятие.

Тема 10.4 Регуляторы. Управляющее воздействие.

Теория: рассмотрение базовых регуляторов, позволяющих роботу перемещаться в пространстве. Регуляторы.

Практика: сборка классической двухмоторной платформы, выполнение мини- проекта.

Формы занятий: практическое занятие, проектная деятельность.

Раздел 11 «Универсальная платформа исследовательских задач»

Тема 11.1 Элементная база набора. Стандартная платформа.

Теория: Стандартная двухмоторная платформа

Практика: сборка классической двухмоторной платформы, проезд по линии и вдоль

стены. Формы занятий: практическое занятие.

Тема 11.2 Варианты построения манипулятора. Захват объекта. Теория: Варианты манипуляционных роботов. Механизмы захвата.

Практика: сборка классической двухмоторной платформы с манипулятором.
Пробное перемещение объектов.

Формы занятий: практическое занятие.

Тема 11.3 Модуль технического зрения.

Теория: Модуль технического зрения. ПО и библиотеки. Интеграция с классическими сборками роботов.

Практика: сборка классической двухмоторной платформы с манипулятором и модулем технического зрения. Обнаружение объектов.

Формы занятий: практическое занятие.

Тема 11.4 Перемещение объектов различной формы и цвета.

Практика: сборка классической двухмоторной платформы с манипулятором и модулем технического зрения. Обнаружение объектов и сортировка объектов в зависимости от размера и расцветки. Мини- проект.

Формы занятия: практическое занятие, проектная деятельность.

Раздел 12 «Проект»

Тема 1. Тематика проекта. Соревновательный робот. Проектная робототехника.
Различие роботов.

Теория: Этапы проекта. Проекты по робототехнике. Отличие проектной робототехники от соревновательной робототехники. Потенциальные мероприятия для участия с проектом (конференция, конкурс, хакатон и т.п.).

Формы занятий: лекция, беседа.

Тема 2. Построение 3d-модели. Конструирование модели.

Теория: создание 3d-модели, чертежа и др. технической документации устройства.
Сборка и отладка устройства.

Практика: Сборка и отладка собственного устройства из деталей, входящих в образовательный набор и деталей, которые были ранее спроектированы и распечатаны на 3d-принтере.

Формы занятий: практическое занятие.

Тема 3. Программирование. Написание программы. Отладка и улучшение программы.
Практика: «написание программы, отладка и улучшение показателей работы робота. Формы занятий: практическое занятие.

Тема 4. Подготовка и защита проекта. Практика: Защита проектов.

Раздел 9. Творческие проекты.

Тема 9. Школьный помощник. Объяснение целей и задач занятия. Распределение на группы (смена состава групп). Работа над творческим проектом: Сборка робота на тему «Школьный помощник». Создание программы. Создание презентации. Тестирование готового продукта. Доработка. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка. Рефлексия.

Раздел 13. Заключительное занятие. Подводим итоги. Конструирование робототехнических проектов. Построение пояснительных моделей и проектных решений. Разработка собственной модели с учётом особенностей формы и назначения проекта. Оценка результатов изготовленных 8 моделей. Документирование и демонстрация работоспособности моделей. Использование панели инструментов при программировании. Исследование в виде табличных или графических результатов и выбор настроек. Формы и виды контроля: Защита итогового творческого проекта.

Тематическое планирование

№ п/п	Наименование разделов и тем программы	Количество часов	
		теоретическая	практическая
1	Вводное занятие «Образовательная робототехника с конструктором КЛИК».	1	
2	Изучение состава конструктора КЛИК.	3	3
3	Конструктор КЛИК и его программное обеспечение.	2	
4	Сборка робота на свободную тему. Демонстрация.	2	3
5	Изучение и сборка конструкций с моторами	2	2
6	Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния.	3	3
7	Сборка механизмов без участия двигателей и датчиков по инструкции.	2	2
8	Конструирование простого робота по инструкции.	3	3
9	Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.	3	3
10	Конструирование робота-тележки.	2	2
11	Понятие «программа», «алгоритм». Написание простейших программ для робота по инструкции.	1	1
12	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	3	3
13	Понятие «среда программирования», «логические блоки».	1	1
14	Интерфейс среды программирования КЛИК и работа с ней.	2	2
15	Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ.	2	2
16	Подъемные механизмы	1	1
17	Конструирование собственного робота для перемещения объектов и написание программы.	1	1

18	Учебное соревнование: Игры с предметами.	1	1
19	Программируемый контроллер образовательного компонента	1	
20	Светодиод	1	
21	Управляемый «программно» светодиод		1
22	Управляемый «вручную» светодиод		1
23	Пьезодинамик		1
24	Фоторезистор		1
25	Светодиодная сборка		1
26	Тактовая кнопка		1
27	Синтезатор		1
28	Дребезг контактов		1
29	Семисегментный индикатор		1
30	Термометр		1
31	Передача данных на ПК		1
32	Передача данных с ПК		1
33	LCD дисплей		1
34	Сервопривод		1
35	Шаговый двигатель		1
36	Двигатели постоянного тока	1	
37	Датчик линии	1	
38	Управление по ИК каналу	1	
39	Управление по Bluetooth	1	
40	Мобильная платформа		1
41	Мобильная платформа		1
42	Сетевой функционал контроллера КПМИС	1	1
43	Выполнение проектов		1
44	Варианты построения манипулятора. Захват объекта	1	
45	Модуль технического зрения	1	
46	Перемещение объектов	1	
47	Тематика проекта. Соревновательный Проектная робототехника. Различия роботов		1
48	Построение, конструирование модели		1
49	Программирование. Написание программы. Отладка и улучшение программы	1	1
50	Подготовка проекта, устранение ошибок. Защита проекта		1
Всего		46	56

Поурочное планирование

№ занятия	Тема урока/занятия	Электронные (цифровые) образовательные ресурсы; материально-технические средства
1	Вводное занятие «Образовательная робототехника с конструктором КЛИК».	http://www.robotics.ru/
2	Изучение состава конструктора КЛИК.	http://www.robotics.ru/
3	Изучение состава конструктора КЛИК.	http://www.robotics.ru/
4	Изучение состава конструктора КЛИК.	http://www.robotics.ru/
5	Изучение состава конструктора КЛИК.	http://www.robotics.ru/
6	Изучение состава конструктора КЛИК.	http://www.robotics.ru/
7	Изучение состава конструктора КЛИК.	http://www.robotics.ru/
8	Конструктор КЛИК и его программное обеспечение.	http://www.robotics.ru/
9	Основные компоненты конструктора КЛИК.	http://www.robotics.ru/
10	Сборка робота на свободную тему. Демонстрация.	http://www.robotics.ru/
11	Сборка робота на свободную тему. Демонстрация.	http://www.robotics.ru/
12	Сборка робота на свободную тему. Демонстрация.	http://www.robotics.ru/
13	Сборка робота на свободную тему. Демонстрация.	http://www.robotics.ru/
14	Сборка робота на свободную тему. Демонстрация.	http://www.robotics.ru/
15	Изучение и сборка конструкций с моторами	http://www.robotics.ru/
16	Изучение и сборка конструкций с моторами	http://www.robotics.ru/
17	Изучение и сборка конструкций с моторами	http://www.robotics.ru/
18	Изучение и сборка конструкций с моторами	http://www.robotics.ru/
19	Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния.	http://www.robotics.ru/
20	Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния.	http://www.robotics.ru/
21	Изучение и сборка конструкций с датчиком касания, цвета.	http://www.robotics.ru/
22	Изучение и сборка конструкций с датчиком касания, цвета.	http://www.robotics.ru/
23	Изучение и сборка конструкций с датчиком касания,	http://www.robotics.ru/

	цвета.	
24	Изучение и сборка конструкций с датчиком касания, цвета.	http://www.robotics.ru/
25	Сборка механизмов без участия двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
26	Сборка механизмов без участия двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
27	Сборка механизмов без участия двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
28	Сборка механизмов без участия двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
29	Конструирование простого робота по инструкции.	http://www.robotics.ru/
30	Конструирование простого робота по инструкции.	http://www.robotics.ru/
31	Конструирование простого робота по инструкции.	http://www.robotics.ru/
32	Конструирование простого робота по инструкции.	http://www.robotics.ru/
33	Конструирование простого робота по инструкции.	http://www.robotics.ru/
34	Конструирование простого робота по инструкции.	http://www.robotics.ru/
35	Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
36	Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
37	Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
38	Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
39	Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
40	Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.	http://www.robotics.ru/
41	Конструирование робота-тележки.	http://www.robotics.ru/
42	Конструирование робота-тележки.	http://www.robotics.ru/
43	Конструирование робота-тележки.	http://www.robotics.ru/
44	Конструирование робота-тележки.	http://www.robotics.ru/
45	Понятие «программа», «алгоритм». Написание простейших программ для робота по инструкции.	http://www.robotics.ru/
46	Понятие «программа», «алгоритм». Написание простейших программ для робота по инструкции.	http://www.robotics.ru/
47	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	http://www.robotics.ru/

48	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	http://www.robotics.ru/
49	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	http://www.robotics.ru/
50	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	http://www.robotics.ru/
51	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	http://www.robotics.ru/
52	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	http://www.robotics.ru/
53	Понятие «среда программирования», «логические блоки».	http://www.robotics.ru/
54	Понятие «среда программирования», «логические блоки».	http://www.robotics.ru/
55	Интерфейс среды программирования КЛИК и работа с ней.	http://www.robotics.ru/
56	Интерфейс среды программирования КЛИК и работа с ней.	http://www.robotics.ru/
57	Интерфейс среды программирования КЛИК и работа с ней.	http://www.robotics.ru/
58	Интерфейс среды программирования КЛИК и работа с ней.	http://www.robotics.ru/
59	Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ.	http://www.robotics.ru/
60	Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ.	http://www.robotics.ru/
61	Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ.	http://www.robotics.ru/
62	Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ.	http://www.robotics.ru/
63	Подъемные механизмы	http://www.robotics.ru/
64	Подъемные механизмы	http://www.robotics.ru/
65	Конструирование собственного робота для перемещения объектов и написание программы.	http://www.robotics.ru/
66	Конструирование собственного робота для перемещения объектов и написание программы.	http://www.robotics.ru/
67	Учебное соревнование: Игры с предметами.	http://www.robotics.ru/
68	Учебное соревнование: Игры с предметами.	http://www.robotics.ru/
69	Творческие проекты.	http://www.robotics.ru/
70	Программируемый контроллер образовательного компонента	http://www.robotics.ru/
71	Светодиод	http://www.robotics.ru/
72	Управляемый «программно» светодиод	http://www.robotics.ru/
73	Управляемый «вручную» светодиод	http://www.robotics.ru/

74	Пьезодинамик	http://www.robotics.ru/
75	Фоторезистор	http://www.robotics.ru/
76	Светодиодная сборка	http://www.robotics.ru/
77	Тактовая кнопка	http://www.robotics.ru/
78	Синтезатор	http://www.robotics.ru/
79	Дребезг контактов	http://www.robotics.ru/
80	Семисегментный индикатор	http://www.robotics.ru/
81	Термометр	http://www.robotics.ru/
82	Передача данных на ПК	http://www.robotics.ru/
83	Передача данных с ПК	http://www.robotics.ru/
84	LCD дисплей	http://www.robotics.ru/
85	Сервопривод	http://www.robotics.ru/
86	Шаговый двигатель	http://www.robotics.ru/
87	Двигатели постоянного тока	http://www.robotics.ru/
88	Датчик линии	http://www.robotics.ru/
89	Управление по ИК каналу	http://www.robotics.ru/
90	Управление по Bluetooth	http://www.robotics.ru/
91	Мобильная платформа	http://www.robotics.ru/
92	Мобильная платформа	http://www.robotics.ru/
93	Сетевой функционал контроллера КПМИС	http://www.robotics.ru/
94	Сетевой функционал контроллера КПМИС	http://www.robotics.ru/
95	Выполнение проектов	http://www.robotics.ru/
96	Варианты построения манипулятора. Захват объекта	http://www.robotics.ru/
97	Модуль технического зрения	http://www.robotics.ru/
98	Перемещение объектов	http://www.robotics.ru/
99	Тематика проекта. Соревновательный Проектная робототехника. Различие роботов	http://www.robotics.ru/
100	Построение, конструирование модели	http://www.robotics.ru/
101	Программирование. Написание программы. Отладка и улучшение программы	http://www.robotics.ru/
102	Подготовка проекта, устранение ошибок. Защита проекта	Конференция

Список используемой литературы

1. КЛИК. Методический сборник по образовательной робототехнике. Корягин А.В.
2. Физические эксперименты и опыты с LEGO MINDSTORMS Education EV3. Корягин А.В., Смольянинова Н.М. - М.: ДМК Пресс, 2020 г.
3. Игровая робототехника для юных программистов и конструкторов MBOT и MBLOCK. А.Т. Григорьев, Ю.А. Винницкий - СПб.: БХВ-Петербург, 2019 г.
4. Образовательная робототехника. Сборник методических рекомендаций и практикумов. Корягин А.В. Смольянинова Н.М. - М. : ДМК Пресс, 2015 г.
5. Программное обеспечение 1. mBlock5 2. Arduino IDE