


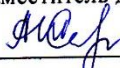
МИНИСТЕРСТВО ПРОСВЕЩЕНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Министерство образования Оренбургской области

МО Пономаревский район

МАОУ "Наурузовская СОШ"

РАССМОТРЕНО
МО учителей естественно-
математического цикла

Р.Н.Шараева

СОГЛАСОВАНО
Заместитель директора по УВР

А.С.Шайдуллина

УТВЕРЖДЕНО



Р.М.Ханнанов

Приказ № 01/50/3

от "31" августа 2023г. г.

Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа
технической направленности «Робототехника» (Базовый уровень)
Возраст обучающихся: 10-14 лет
Срок реализации: 1 год

Составитель: Шайдуллина Алия Асбухановна,
педагог дополнительного образования

ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА

Характерная черта нашей жизни – нарастание темпа изменений. Мы живем в мире, который совсем не похож на тот, в котором мы родились. И темп изменений продолжает нарастать.

Школьное образование должно соответствовать целям опережающего развития.

Важнейшей отличительной особенностью стандартов нового поколения является их ориентация на результаты образования, причем они рассматриваются на основе системно-деятельностного подхода.

Процессы обучения и воспитания не сами по себе развивают человека, а лишь тогда, когда они имеют деятельностную форму и способствуют формированию тех или иных типов деятельности.

Деятельность выступает как внешнее условие развития у ребенка познавательных процессов. Чтобы ребенок развивался, необходимо организовать его деятельность. Значит, образовательная задача состоит в организации условий, провоцирующих детское действие. Век времени диктуют нам свои направления, новшества, которые мы стремимся внедрить в нашу работу. Это возможно, если помочь ребенку, подготовить его к обучению в школе.

Робототехника - увлекательное занятие в любом возрасте. Конструирование самодельного робота не только увлекательное занятие, но и процесс познания во многих областях, таких как: электроника, механика, программирование. И совсем не обязательно быть инженером, чтобы создать робота. Собрать робота из конструктора самостоятельно может даже и дошкольник и ученик школы. Образовательная среда LEGO (ЛЕГО) представляет уникальную возможность для детей школьного возраста освоить основы робототехники, создав действующие модели роботов.

Работая индивидуально, совместно с педагогом, парами или в командах, дети любых возрастов могут учиться, создавая и программируя модели, проводя исследования, составляя отчеты и обсуждая идеи, возникающие во время работы с этими моделями.

Простота в построении модели в сочетании с большими конструкторскими возможностями конструктора позволяет детям в конце занятия увидеть сделанную своими руками модель, которая выполняет поставленную ими же самими задачу.

Робототехника приобретает все большую значимость и актуальность в настоящее время. Применение конструкторов LEGO (ЛЕГО) во внеурочной деятельности в детском саду или в школе, позволяет существенно повысить мотивацию детей любого возраста, организовать их творческую и исследовательскую работу. Занятия по робототехнике знакомят ребенка с законами реального мира, учат применять теоретические знания на практике, развивают наблюдательность, мышление, сообразительность, креативность.

Работа с образовательными конструкторами LEGO позволяет воспитанникам 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.

Современные технологии настолько стремительно входят в нашу повседневную жизнь, что справиться с компьютером или любой электронной игрушкой для ребенка не проблема. Мысленный ребенок, используя современный конструктор LEGO, может собрать настоящего интеллектуального робота.

Внедрение разнообразных Лего-конструкторов во внеурочную деятельность детей

разного возраста помогает решить проблему занятости детей, а также способствует многостороннему развитию личности ребенка, позволяет учащимся любых возрастов работать в качестве юных исследователей, инженеров, предоставляя им инструкции, инструментарий и задания для межпредметных проектов.

Направленность (профиль) образования – техническая.

Направленность (профиль) программы - общеобразовательная

По форме организации: кружковая.

Уровень освоения программы: базовый

Новизна программы заключается в изменении подхода к обучению подростков, а именно – внедрению в образовательный процесс новых информационных технологий, сенсорное развитие интеллекта учащихся, который реализуется в телесно-двигательных играх, побуждающих учащихся решать самые разнообразные познавательные-продуктивные, логические, эвристические и манипулятивно-конструкторские проблемы.

Робототехника представляет обучающимся технологии 21 века, способствует развитию их коммуникативных способностей, развивает навыки взаимодействия, самостоятельности при принятии решений, раскрывает их творческий потенциал. Дети и подростки лучше понимают, когда они что-либо самостоятельно создают или изобретают. При проведении занятий по робототехнике этот факт не просто учитывается, а реально используется на каждом занятии.

Актуальность программы

Современный этап развития общества характеризуется ускоренными темпами освоения техники и технологий. Непрерывно требуются новые идеи для создания конкурентоспособной продукции, подготовки высококвалифицированных кадров. Внешние условия служат предпосылкой для реализации творческих возможностей личности, имеющих в биологическом отношении безграничный потенциал. Становится актуальной задача поиска подходов, методик, технологий для реализации потенциалов, выявления скрытых резервов личности.

Механика является древнейшей естественной наукой основополагающей научно-технического прогресса на всем протяжении человеческой истории, а современная робототехника – одно из важнейших направлений научно-технического прогресса, в котором проблемы механики и новых технологий соприкасаются с проблемами искусственного интеллекта. Стремительное развитие робототехники в мире является закономерным процессом, который вызван принципиально новыми требованиями рынка к показателям качества технологических машин и движущихся систем.

Предмет робототехники – это создание и применение роботов, других средств робототехники и основанных на них технических систем и комплексов различного назначения. Возникнув на основе кибернетики и механики, робототехника, в свою очередь, породила новые направления развития и самих этих наук. В кибернетике это связано, прежде всего, с интеллектуальным направлением и бионикой как источником новых, заимствованных у живой природы идей, а в механике – с многостепенными механизмами типа манипуляторов. Робот можно определить как универсальный

автомат для осуществления механических действий, подобных тем, которые производят человек, выполняющий физическую работу. При создании первых роботов и вплоть до наших дней образцом для них служат возможности человека. Именно стремление заменить человека на тяжелых и опасных работах породило идею робота, затем первые попытки реализации и, на-конец, возникновение, и развитие современной робототехники и роботостроения.

Педагогическая целесообразность

Педагогическая целесообразность программы объясняется формированием высокого интеллекта через мастерство. Целый ряд специальных заданий на наблюдение, сравнение, домысливание, фантазирование служат для достижения этого. Программа направлена на то, чтобы через труд приобщить детей к творчеству. Важно отметить, что компьютер используется как средство управления моделью; его использование направлено на составление управляющих алгоритмов для собранных моделей. Учащиеся получают представление об особенностях составления программ управления, автоматизации механизмов, моделировании работы систем.

Адресат программы

Возраст детей, участвующих в реализации данной дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы 10 – 14 лет. Программа рассчитана на 1 год обучения

Набор детей свободный. В группы обучения принимаются все желающие без предварительного отбора.

Количество учащихся - 7 человек

Форма обучения

Форма обучения – очная.

Особенности организации образовательного процесса

Состав группы - постоянный.

1 год обучения (10-14 лет) – 7 чел.

Режим занятий, периодичность и продолжительность занятий

Объем материала изучается за один учебный год, 68 часов в год. Недельный цикл занятий предусматривает учебную нагрузку: 1 раз по 2 академического часа.

Общее количество часов в год: 68 часов в год

Количество часов и занятий в неделю: по 2 часа 1 раз в неделю

Цель программы: формирование основ инженерно-технического мышления учащихся через решение творческих и соревновательных задач по конструированию и программированию робототехнических систем.

Задачи:

Образовательные:

- сформировать первоначальные знания по разработке и конструированию робототехнических систем;
- познакомить учащихся с правилами безопасной работы при конструировании робототехнических систем;
- сформировать компетенции, необходимые при работе с электронными компонентами, устройствами и приборами;
- научить основным приемам сборки и программирования робототехнических систем;
- сформировать навыки построения алгоритмов;
- сформировать навыки конструирования моделей роботов по готовым схемам;
- сформировать общенаучные и технологические навыки конструирования и проектирования;
- сформировать у учащихся представление о возможностях среды программирования LEGO на архитектуре Arduino и навыки разработки программ с использованием данной среды.

Развивающие:

- развивать творческую инициативу и самостоятельность;
- развивать память, внимание, способность логически мыслить, анализировать, концентрировать внимание на главном;
- развивать творческие способности и логическое мышление учащихся;
- развивать коммуникативные способности учащихся, умение работать в группе;
- развивать словарный запас, умение излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений;
- развивать самостоятельность в решении технических задач в процессе конструирования роботов.

Воспитательные:

- формировать творческое отношение к выполняемой работе;
- прививать навыки работы в группе, сотрудничества со сверстниками и взрослыми;

- формировать культуру общения;
- воспитывать чувство ответственности за результаты своего труда;
- воспитывать интерес учащихся к техническим видам творчества;
- способствовать формированию установки на позитивную социальную деятельность в информационном обществе, на недопустимость действий, нарушающих правовые, этические нормы работы с информацией;
- воспитывать трудолюбие, аккуратность, умение доводить начатое дело до завершения, бережное отношение к оборудованию.

Отличительной особенностью данной программы является использование в образовательном процессе конструкторов Formula R2-D2

и аппаратно-программного обеспечения на архитектуре Arduino как инструмента для обучения школьников конструированию, моделированию и компьютерному управлению на занятиях.

Метапредметные результаты:

- умение самостоятельно определять цели своего обучения, ставить и формулировать для себя новые задачи в учёбе и познавательной деятельности, развивать мотивы и интересы своей познавательной деятельности;
- владение основами самоконтроля, самооценки, принятия решений и осуществления осознанного выбора в учебной и познавательной деятельности;
- умение определять понятия, создавать обобщения, устанавливать аналогии, классифицировать, самостоятельно выбирать основания и критерии для классификации, устанавливать причинно-следственные связи, строить логическое рассуждение, умозаключение (индуктивное, дедуктивное и по аналогии) и делать выводы;
- умение создавать, применять и преобразовывать знаки и символы, модели и схемы для конструирования и программирования роботов;
- умение осознанно использовать речевые средства в соответствии с задачей коммуникации; владение устной и письменной речью;
- формирование и развитие компетентности в области использования информационно-коммуникационных технологий (далее ИКТ-компетенции).

Методические условия реализации программы

Использование среда виртуального конструирования Lego роботов - позволяет обучающимся развивать пространственное и логическое мышление, конструкторские способности. В ходе выполнения манипуляций с Lego деталями в виртуальном пространстве осуществляется: сборка робота, исследование движения составных частей робота, что позволяет сделать вывод о работоспособности электромеханической части робота.

Использование робототехнического конструктора Formula R2-D2 позволяет обучающимся создавать простейшие автоматические системы для решения игровых и соревновательных задач. После приобретения опыта и соответствующих знаний этот конструктор

тор позволяет создавать достаточно сложные творческие проекты с привлечением дополнительного оборудования, в том числе и самодельного.

Использование язык символического программирования LabView позволяет создавать достаточно сложные программы, реализующие алгоритмы поведения робота.

Дифференцированный подход в обучении робототехнике позволяет наиболее полно охватить и реализовать потребности у всех категорий обучающихся, дать необходимую информацию и создать условия для творческого самовыражения личности, и профессионального самоопределения.

Задачи

обучающие:

- формирование у обучающихся устойчивых знаний, умений и навыков в области робототехники;
- формирование практических умений и навыков в области робототехники;
- формирование общенаучных и технологических навыков конструирования и проектирования.

воспитательные:

- сплочение детского коллектива через совместные творческие дела;
- помощь в самоопределении бедующей профессии.

развивающиеся:

- развитие навыков программирования роботов;
- развитие у обучающихся внимания, воображения, мышления, памяти.

УЧЕБНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН

№ п/п	Тема	Количество часов		
		всего	теория	практика
1.	Вводное занятие	1	1	-
1.1.	Общие сведения о робототехнике, виды роботов, области применения	1	1	
2.	Раздел «Механика.	5	2,5	2,5

	Простые механизмы»			
2.1	Основы механики. Машина, механизм, звено. Определения, назначение, основные типы.		1	
2.2	Основные типы простых механизмов: рычажные, кулачковые. Схемы, принцип действия, область применения. Исследование работы рычажного механизма			10
2.3	Передаточные механизмы. Классификация передаточных механизмов. Схемы, принцип работы. Исследование работы механизма захвата			5
2.4	Структурные формулы механизмов, структурная классификация плоских рычажных механизмов. Исследование работы параллелограммного механизма			2
2.5	Кинематика передаточных механизмов, передаточные отношения в простом механизме. Исследование механизма Чебышева.		2	2
3.	Раздел «Механика. Сложные механизмы»	23	10	13
3.1	Кинематика передаточных механизмов, передаточных отношений в сложном механизме.		1	
3.2	Исследование работы стопохода Чебышева			3
3.3	Исследование рычажного механизма Робертса. Исследование рычажного механизма Эванса			3
3.4	Зубчатые передачи. Типы, области применения. Исследование работы цилиндрического редуктора			3
3.5	Зубчатые передачи, основные геометрические элементы и		2	

	расчетные соотношения			
3.6	Фрикционные передачи, схема, принцип работы, классификация, применение, кинематика, расчет. Червячные передачи, схема, тип, основные параметры и соотношения.		2	
3.7	Исследование работы червячного редуктора			2
3.8	Ременные передачи, схемы, принцип работы, тип ремней и область применения, кинематика, силы и силовые соотношения.		2	
3.9	Исследование работы ременного механизма. Подшипники. Виды, конструкция, достоинства и недостатки. Валы и оси			2
3.10	Силы, действующие в машинах. Определение реакций в кинематических парах, приведение силы и момента. Основные типы простых механизмов: рычажные, кулачковые. Схемы, принцип действия, область применения.		2	
4.	Раздел Formula R2-D2 типовые модели роботов»	10		10
4.1	Конструктор Formula R2-D2 составляющие элементы, методы сборки изделий. Калибровка датчиков дальности, света, цвета, прикосновения			1
4.2	Исследование работы двигателя робота. Исследование работы датчика цвета.			1
4.3	Сборка гусеничного робота по типовой схеме			1
4.4	Сборка колесного робота по типовой схеме.			1
4.5	Сборка робота андроида по типовой схеме. Сборка			1

	шагающего робота по типовой схеме			
5.	Раздел «Основы программирования на архитектуре Arduino	18	8	10
5.1	Знакомство со средой символьного программирования на архитектуре Arduino Назначение программных блоков. Построение линейных алгоритмов		1	
5.2	Исследование линейного алгоритма движения робота.Метод передачи данных по беспроводной линии передачи данных Bluetooth.		1	
5.3	Алгоритмы выбора действия для одной и многих альтернатив		1	
5.4	Исследование алгоритма выбора действия. Алгоритмы описания циклических действий. Исследование циклического алгоритма с условием			1
5.5	Алгоритм автономного движения робота по заданной траектории, составленной отрезками прямых.		1	
5.6	Исследование автономного движения робота по заданной траектории, составленной отрезками прямых. Алгоритм автономного движения робота по спирали.			1
5.7	Исследование алгоритма движения робота по траектории «змейка»			1
5.8	Алгоритм движения по линии с одним датчиком света.		1	
5.9	Исследование алгоритма движения робота по линии с одним датчиком света			1
5.10	Алгоритм движения по линии с двумя датчиками света.		1	
5.11	Исследование алгоритма движения робота по линии с двумя датчиками света.			1

	Изучение способа дистанционного управления роботом по беспроводной линии			
6.	Раздел «Основы проектной деятельности»	10	5	5
6.1	Творческая деятельность и творческий проект. Объект проектирования. Оценка возможностей для его выполнения			1
6.2	Пути поиска информации. Моделирование и дизайн. Критерии выбора модели для проектирования. Планирование технологического процесса. Разработка технологической документации		1	
6.3	Процесс изготовления изделия. Технология сборки. Оценка стоимости изделия и его экономической эффективности Алгоритмы выбора действия для одной и многих альтернатив		1	
6.4	Защита проекта, подведение итогов			1
Всего		68		

СОДЕРЖАНИЕ ПРОГРАММЫ

1. РАЗДЕЛ «ВВОДНОЕ ЗАНЯТИЕ»

Тема 1.1 Общие сведения о робототехнике, виды роботов, области применения.

Теория. Изучение основных терминов робототехники, видов и областей применения роботов. (1 час.)

2. РАЗДЕЛ «МЕХАНИКА. ПРОСТЫЕ МЕХАНИЗМЫ»

Тема 2.1. Основы механики. Машина, механизм, звено. Определения, назначение, основные типы.

Теория. Определение звена, механизма, машины. Назначение механических элементов. Основные типы механизмов, машин, звеньев.

Тема 2.2. Основные типы простых механизмов: рычажные, кулачковые. Схемы, принцип действия, область применения. Исследование работы рычажного механизма.

Практика. Изготовление различных видов рычажных механизмов из деталей конструктора Lego, исследование величин нагрузок для различных конфигураций рычагов.

Тема 2.3. Передаточные механизмы. Классификация передаточных

механизмов. Схемы, принцип работы. Исследование работы механизма захвата.

Практика. Изготовление механизма захвата из деталей конструктора Lego. Измерение силы захвата и функционирования механизма захвата.

Тема 2.4. Структурные формулы механизмов, структурная

классификация плоских рычажных механизмов. Исследование работы параллелограммного механизма.

Практика. Изготовление различных конструкций параллелограммных механизмов из деталей конструктора Lego, исследование работоспособности.

Тема 2.5. Кинематика передаточных механизмов, передаточные отношения в простом механизме. Исследование механизма Чебышева.

Теория. Математические зависимости, описывающие работу передаточных механизмов.

Практика. Изготовление различных конструкций передаточных механизмов и исследование их работы. Сравнение теоретических рассчитанных параметров с измеренными. Изготовление различных видов простых механизмов Чебышева и исследование их работы.

3. РАЗДЕЛ «МЕХАНИКА. СЛОЖНЫЕ МЕХАНИЗМЫ»

Тема 3.1 Кинематика передаточных механизмов, передаточных отношений в сложном

механизме.

Теория. Рассмотрение математических зависимостей сложных передаточных механизмов, кинематических схем сложных передаточных механизмов.

Тема 3.2. Исследование работы стопохода Чебышева.

Практика. Изготовление шагающего механизма «стопохода Чебышева» из деталей конструктора Lego. Исследование его работоспособности и основных динамических параметров.

Тема 3.3. Исследование рычажного механизма Робертса. Исследование рычажного механизма Эванса.

Практика. Изготовление сложного рычажного механизма Робертса, исследование его работоспособности и основных динамических параметров. Изготовление сложного рычажного механизма Эванса, исследование его работоспособности и основных динамических параметров.

Тема 3.4. Зубчатые передачи. Типы, области применения. Исследование работы цилиндрического редуктора.

Практика. Изготовление цилиндрического редуктора из деталей конструктора Lego, исследование его работоспособности, измерение усилий на входном и выходном валу редуктора.

Тема 3.5. Зубчатые передачи, основные геометрические элементы и расчетные соотношения.

Теория. Рассмотрение процесса работы зубчатого механизма, изучение основных математических зависимостей описывающих работу зубчатого механизма.

Тема 3.6. Фрикционные передачи, схема, принцип работы, классификация, применение, кинематика, расчет. Червячные передачи, схема, тип, основные параметры и соотношения.

Теория. Теоретическое описание процесса работы фрикционного механизма, классификация фрикционных механизмов, принципов их работы, основных расчетных соотношений. Рассмотрение различных конструкций червячных передач, схемы червячных передач, изучение математических соотношений описывающих работу червячной передачи.

Тема 3.7. Исследование работы червячного редуктора.

Практика. Изготовление червячного механизма из деталей конструктора Lego, исследование основных параметров его функционирования.

Тема 3.8. Ременные передачи, схемы, принцип работы, тип ремней и область применения, кинематика, силы и силовые соотношения.

Теория. Рассмотрение кинематических схем ременных передач, принципов работы ременных механизмов, типов материалов применяемых при изготовлении ременных механизмов. Изучение математических соотношений описывающих взаимоотношения сил и моментов ременного механизма.

Тема 3.9. Исследование работы ременного механизма. Подшипники. Виды, конструкция, достоинства и недостатки. Валы и оси.

Практика. Изготовление клиноременного механизма из деталей конструктора Lego. Исследование особенностей его работы. Исследование работы осей и валов с подшипниками при различном распределении нагрузок.

Тема 3.10. Силы, действующие в машинах. Определение реакций в кинематических парах, приведение силы и момента. Основные типы кулачковые механизмов. Схемы, принцип действия, область применения.

Теория. Рассмотрение работы кривошипно-шатунного механизма как механической системы и паровой турбины. Определение основных сил и моментов, действующих в кинематических парах. Основные соотношения описывающие работу кулачкового механизма. Типы кулачковых механизмов, области их применения.

4. РАЗДЕЛ «КОНСТРУКТОР Formula R2-D2 ТИПОВЫЕ МОДЕЛИ РОБОТОВ»

Тема. 4.1. Конструктор Formula R2-D2 составляющие элементы, методы сборки изделий. Калибровка датчиков дальности, света, цвета, прикосновения.

Практика. Изучение деталей, их предназначения и методов сборки. Конструирование простых механизмов. Изучение методов калибровки датчиков света, цвета, дальности, прикосновения.

Тема 4.2. Исследование работы двигателя робота. Исследование работы датчика цвета.

Практика. Изучение динамических характеристик двигателя снабженного энкодером. Исследование свойств датчика цвета по распознаванию основных цветов.

Тема 4.3. Сборка гусеничного робота по типовой схеме.

Практика. Изучение методов сборки робота на гусеничном шасси по типовой схеме.

Тема 4.4. Сборка колесного робота по типовой схеме.

Практика. Изучение методов сборки робота на колесном шасси по типовой схеме.

Тема 4.5. Сборка робота-андроида по типовой схеме. Сборка шагающего робота по типовой схеме.

Практика. Изучение методов сборки робота-андроида по типовой схеме. Изучение методов сборки шагающего робота по типовой схеме.

5. РАЗДЕЛ «ОСНОВЫ ПРОГРАММИРОВАНИЯ на архитектуре Arduino»

Тема 5.1. Знакомство со средой символьного программирования LabView. Назначение программных блоков. Построение линейных алгоритмов.

Теория. Синтаксис LabView, типы данных их обозначение на схеме, назначение символьных блоков. Методы построения алгоритмов. Линейные схемы.

Тема 5.2. Исследование линейного алгоритма движения робота. Метод передачи данных по беспроводной линии передачи данных Bluetooth.

Теория. Построение линейного алгоритма движения для Lego робота. Изучение метода использования беспроводной связи между компьютером и Lego – роботом. Управление роботом по Bluetooth.

Тема 5.3. Алгоритмы выбора действия для одной и многих альтернатив.

Теория. Изучение алгоритмов двух и много- альтернативного выбора на LabView.

Тема 5.4. Исследование алгоритма выбора действия. Алгоритмы описания циклических действий. Исследование циклического алгоритма с предусловием.

Практика. Построение алгоритма выбора для Lego – робота. Построение алгоритма циклических действий с предусловием для Lego – робота.

Тема 5.5. Алгоритм автономного движения робота по заданной траектории, составленной отрезками прямых.

Теория. Правила построения сложного алгоритма для Lego – робота, движущегося по автономной траектории.

Тема 5.6. Исследование автономного движения робота по заданной траектории составленной отрезками прямых. Алгоритм автономного движения робота по спирали.

Практика. Разработка алгоритма автономного движения робота по сложной траектории составленной отрезками прямых. Разработка алгоритма автономного движения робота по спиральной траектории.

Тема 5.7. Исследование алгоритма движения робота по траектории «Змейка».

Практика. Разработка алгоритма автономного движения робота по траектории «Змейка»- для объезда препятствий.

Тема 5.8. Алгоритм движения по линии с одним датчиком света.

Теория. Теоретические основы управления движением, используя алгоритм слежения на основе данных от датчика света.

Тема 5.9. Исследование алгоритма движения робота по линии с одним датчиком света.

Практика. Разработка алгоритма движения по линии для Lego – робота с одним датчиком света.

Тема 5.10. Алгоритм движения по линии с двумя датчиками света.

Теория. Изучение основ построения следящих алгоритмов основанных на двух датчиках света.

Тема 5.11. Исследование алгоритма движения робота по линии с двумя датчиками света. Изучение способа дистанционного управления роботом по беспроводной линии.

Практика. Разработка следящего алгоритма при условии использования двух датчиков света для Lego – робота. Выполнение операций классификации предметов при управлении Lego роботом по беспроводной линии связи.

6. РАЗДЕЛ «ОСНОВЫ ПРОЕКТНОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ»

Тема 6.1. Творческая деятельность и творческий проект. . Объект проектирования. Оценка возможностей для его выполнения.

Практика. Формулировка темы, цели и задач проекта. Описание объекта проектирования его свойств и особенностей, решаемых задач.

Тема 6.2. Пути поиска информации. Моделирование и дизайн. Критерии выбора модели для проектирования. Планирование технологического процесса. Разработка технологической документации.

Теория. Изучение путей поиска информации. Понятие о дизайне и художественном моделировании. Одно и многокритериальные методы выбора модели объекта в процессе проектирования. Теоретические основы планирования технологического процесса.

Тема 6.3. Процесс изготовления изделия. Технология сборки. Оценка стоимости изделия и его экономической эффективности.

Теория. Теоретические основы процесса изготовления технического объекта и его сборки. Основы экономического расчета стоимости технического объекта. Методы снижения себестоимости производства объекта.

Тема 6.4. Защита проекта, подведение итогов.

Практика. Защита учебного проекта и подведение итогов по выполнению учебных проектов.

Планируемые результаты.

Предметными результатами изучения курса являются формирование следующих умений:

Описывать признаки предметов и узнавать предметы по их признакам.

Выделять существенные признаки предметов.

Обобщать, делать несложные выводы.

Классифицировать явления, предметы.

Определять последовательность.

Давать определения тем или иным понятиям.

Осуществлять поисково-аналитическую деятельность для практического решения прикладных задач с использованием знаний, полученных при изучении учебных предметов.

Формировать первоначальный опыт практической преобразовательной деятельности

Выпускник, освоивший программу, должен обладать общими компетенциями, включающими в себя:

Личностные УУД:

Определять и высказывать под руководством педагога самые простые общие для всех людей правила поведения при сотрудничестве (этические нормы).

Формировать целостное восприятие окружающего мира.

Развивать мотивацию учебной деятельности и личностного смысла учения. Заинтересованность в приобретении и расширении знаний и способов действий, творческий подход к выполнению заданий.

Формировать умение анализировать свои действия и управлять ими.

Формировать установку на здоровый образ жизни, наличие мотивации к творческому труду, к работе на результат.

Учиться *сотрудничать* со взрослыми и сверстниками.

Регулятивные УУД:

Определять и формулировать цель деятельности с помощью учителя.

Проговаривать последовательность действий.

Учиться *высказывать* своё предположение на основе работы с моделями.

Учиться *работать* по предложенному учителем плану.

Учиться *отличать* верно выполненное задание от неверного.

Учиться совместно с учителем и другими учениками *давать* эмоциональную *оценку* деятельности товарищей.

Познавательные УУД:

Ориентироваться в своей системе знаний: *отличать* новое от уже известного с помо-

щью учителя.

Добывать новые знания: *находит ответы* на вопросы, используя свой жизненный опыт и информацию, полученную от учителя.

Перерабатывать полученную информацию: *делать выводы* в результате совместной работы всего класса.

Преобразовывать информацию из одной формы в другую: составлять модели по предметной картинке или по памяти.

Коммуникативные УУД:

Донести свою позицию до других: *оформлять* свою мысль в устной и письменной речи (на уровне одного предложения или небольшого текста).

Слушать и понимать речь других.

Совместно договариваться о правилах общения и поведения в школе и следовать им.

Учиться выполнять различные роли в группе (лидера, исполнителя, критика).

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

для педагогов:

1. ЛЕ ГО-лаборатория (Control Lab): Справочное пособие, - М., ИНТ, 1998.-150с.
2. ЛЕГО-лаборатория (Control Lab). Эксперименты с моделью вентилятора: Учебно-методическое пособие, - М., ИНТ, 1998. -46с.
3. Рыкова Е. А. Lego -Лаборатория (Lego Control Lab). Учебно-методическое пособие. — СПб, 2000, -59с.
4. Наука. Энциклопедия. - М., «РОСМЭН», 2000. - 125с.
5. Энциклопедический словарь юного техника. -М., «Педагогика», 1988.-463с.
6. И.М. Макаров, Ю.И. Топчеев. Робототехника. История и перспективы. - М., 2003г. - 349с.
7. Александр Барсуков. Кто есть кто в робототехники. - М., 2005г. - 125с.
8. А.Ф.Крайнев. Первое путешествие в царство машин. - М., 2007г. - 173с.

для обучающихся:

1. Шахинпур М. Курс робототехники: Пер. с англ. - М.; Мир, 1990. 527 с., ил.
2. Попов Е.П., Письменный Г.В. Основы робототехники: Введение в специальность: Учеб. для вузов по спец. «Робототехнические системы и комплексы» - М.: Высш. шк., 1990. - 224 с., ил.
3. Кочтюк В.И., Гавриш А.П., Карлов А.Г. Промышленные роботы: Коеструирование, управление, эксплуатация: Вища. шк. Головне издательство, 1985.
4. Фу К., Гансалес Ф., Лик К. Робототехника: Перевод с англ. - М. Мир; 1989. - 624., ил.
5. Бабич А.В., Баранов А.Г., Калабин И.В. и др. Промышленная робототехника: Под редакцией Шифрина Я.А. - М.: Машиностроение, 1982.

Календарный учебный график

№ п/п	Месяц	Число	Форма занятия	Кол-во часов	Тема занятия
Раздел 1. Вводное занятие 1	сентябрь	6	лекция	2	Общие сведения о робототехнике, виды роботов, области применения
Раздел 2. «Механика. Простые механизмы» 2	Сентябрь	13	Лекция	2	Основы механики. Машина, механизм, звено. Определения, назначение, основные типы.
3	Сентябрь	20	Практическая работа	2	Основные типы простых механизмов: рычажные, кулачковые. Схемы, принцип действия, область применения. Исследование работы рычажного механизма
4	Сентябрь	27	Практическая работа	2	Передаточные механизмы. Классификация передаточных механизмов. Схемы, принцип работы. Исследование работы механизма захвата
5	Октябрь	4	Практическая работа	2	Структурные формулы механизмов, структурная классификация плоских рычажных механизмов. Исследование работы параллелограммного механизма
6	Октябрь	11	Лекция, практическая работа	2	Кинематика передаточных механизмов, передаточные отношения в простом механизме. Исследование механизма Чебышева.
Раздел 3 «Механика. Сложные механизмы» 7	Октябрь	18	Лекция	2	Кинематика передаточных механизмов, передаточных отношений в сложном механизме.
8	Октябрь	25	Практическая работа	2	Исследование работы стопохода Чебышева
9	Ноябрь	8	Практическая работа	2	Исследование рычажного механизма Робертса. Исследование рычажного механизма Эванса

10	Ноябрь	15	Практическая работа	2	Зубчатые передачи. Типы, области применения. Исследование работы цилиндрического редуктора
11	Ноябрь	22	Лекция	2	Зубчатые передачи, основные геометрические элементы и расчетные соотношения
12	Ноябрь	29	Лекция	2	Фрикционные передачи, схема, принцип работы, классификация, применение, кинематика, расчет. Червячные передачи, схема, тип, основные параметры и соотношения.
13	Декабрь	6	Практическая работа	2	Исследование работы червячного редуктора
14	Декабрь	13	Лекция	2	Ременные передачи, схемы, принцип работы, тип ремней и область применения, кинематика, силы и силовые соотношения.
15	Декабрь	20	Практическая работа	2	Исследование работы ременного механизма. Подшипники. Виды, конструкция, достоинства и недостатки. Валы и оси
16	Декабрь	27	Лекция	2	Силы, действующие в машинах. Определение реакций в кинематических парах, приведение силы и момента. Основные типы простых механизмов: рычажные, кулачковые. Схемы, принцип действия, область применения.
Раздел 4 «Конструктор-тор FormulaR2-D2 типовые модели роботов» 17	Январь	10	Практическая	2	Конструктор Lego

			работа		MindStorms составляющие элементы, методы сборки изделий. Калибровка датчиков дальности, света, цвета, прикосновения
18	Январь	17	Практическая работа	2	Исследование работы двигателя робота. Исследование работы датчика цвета.
19	Январь	24	Практическая работа	2	Сборка гусеничного робота по типовой схеме
20	Январь	31	Практическая работа	2	Сборка колесного робота по типовой схеме.
21	Февраль	7	Практическая работа	2	Сборка робота андроида по типовой схеме. Сборка шагающего робота по типовой схеме
Раздел 5 «Основы программирования в среде на архитектуре Arduino 22	Февраль	14	Лекция	2	Знакомство со средой символьного программирования RoboLab. Назначение программных блоков. Построение линейных алгоритмов
23	Февраль	21	Лекция	2	Исследование линейного алгоритма движения робота. Метод передачи данных по беспроводной линии передачи данных BlueTooth.
24	Февраль	28	Лекция	2	Алгоритмы выбора действия для одной и многих альтернатив
25	Март	6	Практическая работа	2	Исследование алгоритма выбора действия. Алгоритмы описания циклических действий. Исследование циклического алгоритма с предусловием

26	Март	13	Лекция	2	Алгоритм автономного движения робота по заданной траектории, составленной отрезками прямых.
27	Март	20	Практическая работа	2	Исследование автономного движения робота по заданной траектории, составленной отрезками прямых. Алгоритм автономного движения робота по спирали.
28	Март	23	Практическая работа	2	Исследование алгоритма движения робота по траектории «змейка»
29	Апрель	3	Лекция	2	Алгоритм движения по линии с одним датчиком света.
30	Апрель	10	Практическая работа	2	Исследование алгоритма движения робота по линии с одним датчиком света
31	Апрель	17	Лекция	2	Алгоритм движения по линии с двумя датчиками света.
32	Апрель	24	Практическая работа	2	Исследование алгоритма движения робота по линии с двумя датчиками света. Изучение способа дистанционного управления роботом по беспроводной линии
Раздел 6 «Основы проектной деятельности» 33	Май	8	Практическая работа	2	Творческая деятельность и творческий проект. Объект проектирования. Оценка возможностей для его выполнения
34	Май	15	Лекция	2	Пути поиска информации. Моделирование и дизайн. Критерии выбора модели для проектирования. Планирование технологического процесса.