ПРИНЯТО Педагогическим советом протокол № $\underline{1}$ от $\underline{29.08.2025}$

УТВЕРЖДАЮ Директор В.В.Худова

приказ № 342 от 29 августа 2025

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ

Сертификат: 00bc4e2eafb2c55310f495d58a116f5d6e Владелец: Худова Виктория Валентиновна Действителен: с 10.03.2025 по 03.06.2026

Рабочая программа дополнительной общеразвивающей программы

«Робототехника и электромоделирование»

Год обучения - 1 № группы – 1 СТО

Разработчики:

Петрова Наталья Ивановна, Корнильева Наталья Юрьевна, педагоги дополнительного образования

Задачи:

Обучающие:

- ознакомить с основными принципами механики, основами робототехники, с основами программирования в компьютерной среде программирования Трик-студио;
- сформировать систему знаний, умений, навыков необходимых для изготовления простых действующих роботов;

Развивающие:

- совершенствовать познавательные способности; умения самостоятельно приобретать знания, развивать навыки исследовательской деятельности применять их на практике;
- формировать мотивации успеха и достижений, творческой самореализации на основе организации предметно-преобразующей деятельности;
- развивать основные процессы умственной деятельности (анализ, синтез, индукция, дедукция), умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений, индивидуальные способности ребенка;

Воспитательные:

- воспитывать гражданина, ответственного за технологическую независимость своей Родины;
- воспитывать настойчивость, целеустремлённость и ответственность в достижении результатов;
- сформировать и развить навыки технической культуры; создать условия для самореализации учащихся;
 - формировать навыки общей культуры труда: трудолюбие, аккуратность;
 - способствовать профессиональному самоопределению подростков;
- углублять эстетическое воспитание за счет изготовления изделий, отвечающих эстетическим нормам.

Содержание программы

| TEMA | ТЕОРИЯ | ПРАКТИКА |
|---|---|--|
| 1.Вводное занятие. Охрана труда. Пожарная безопасность | -Знакомство с программой; -требование к занятиям; -правила поведения; -правила техники и пожарной безопасности. | -просмотр литературы, обсуждение инструкций; |
| 2.Знакомство с конструктором. | -Введение. Что такое «Робот». Роботы вокруг нас; -знакомство с конструктором «Лего». Детали наименование и способы их соединения. Конструкция; -основные свойства конструкции при ее построении. Ознакомление с принципами описания конструкции; -понятие о простых механизмах и их разновидностях. Прочность конструкции и способы | -самая высокая башня; -дидактическая игра «Знай детали ЛЕГО»; -конструкция «Мост»; -конструирование рычажных моделей механизмов; -построение сложных моделей по теме «Рычаги»; -игра «Волчок». Построение механизма для раскручивания волчка. Мультипликатор; -игра «Силовая крутилка»; -построение редуктора, развивающего наибольшую |

| | 1 | <u> </u> |
|---------------------|--|---|
| | повышения прочности; | тяговую силу; |
| | –механическая передача. | |
| | Понятие и виды передачи. | |
| | Изменение направления | |
| | вращения. Угловая скорость и | |
| | тяговая сила. Паразитные | |
| | шестеренки, трение; | |
| | -передаточное отношение. | |
| | Ведущая и ведомая шестерня. | |
| | Передаточное отношение как | |
| | отношение угловых скоростей, | |
| | как отношение количества | |
| | зубцов на шестеренках; | |
| | _ | |
| | –повышающая передача; | |
| | –понижающая передача. | |
| 3. Трехмерное | Создание трехмерных моделей | -Зубчатая передача; |
| моделирование | конструкций из Lego. Введение | –простейшие модели. |
| | в виртуальное конструирование. | - |
| 4. Моторные | –Электродвигатель с | Простейшая одномоторная |
| механизмы | редуктором; | тележка (переднеприводная, |
| | -понижение и повышение | заднеприводная); |
| | передачи; | преодоление препятствий; |
| | -силовые механизмы. Центр | соревнования: «Сдвинуть |
| | тяжести. Сцепление с | гору», «Перетягивание каната»; |
| | поверхностью. Полный привод; | |
| | | – бампер. Робот-жук. |
| | –шагающий механизм; | – соревнования: «Сумо», |
| | –шагающие роботы; | «Царь горы»; |
| | -возвратно-поступательное | одномоторная тележка; |
| | движение. Кривошипно- | маятник Капицы. |
| | шатунный механизм; | |
| | повышающая передача; | |
| | –повышающая передача; | |
| | -вибрационная стабилизация | |
| | маятника в неустойчивом | |
| | верхнем положении. | |
| 5.Введение в | -Знакомство с контроллером | –Стандартные конструкции |
| робототехнику. | -знакомство с контроллером EV3; | |
| Основы управления | | 1 |
| роботом. | -встроенные программы; | гусеничные; |
| росотом. | –программирование. Решение | –двухмоторная тележка; |
| | простейших задач. | -скоростная тележка; |
| | | -элементарные действия; |
| | | -передвижение и повороты по |
| | | времени и по энкодеру; |
| | | -путешествие по комнате. |
| 6. Элементы | -история освоения | Практические занятия с |
| электрической цепи. | электрической энергии; | применением электронного |
| Электродвигатель | –источники тока. Батарейки и | конструктора «Знаток»; |
| этемгродын атоль | _ | 1 |
| | аккумуляторы | |
| | -электрическая цепь и ее схема. | пользования |
| | Условные обозначения на | электромонтажными |
| | электрических схемах; | инструментами; |

| | | 1 | | |
|--------------------|-------------------------------|---|--|--|
| | -правила безопасной работы с | -отводы, сращивание, спайка, | | |
| | электроустановками и при | и изоляция проводов в местах | | |
| | выполнении электромонтажных | соединений. | | |
| | работ. | –практические занятия с | | |
| | – Понятие о проводниках и | применением электронного | | |
| | изоляторах (диэлектриках); | конструктора «Знаток» опыты, | | |
| | –Допустимый ток в проводе; | изучение свойств; | | |
| | -электромагнит и его | -геркон. Способы | | |
| | применение в | применения. Гаражные ворота; | | |
| | электротехнических | -чтение электрических схем. | | |
| | устройствах; | | | |
| | -краткая история | | | |
| | электрических двигателей; | | | |
| 7.Программирование | Цикл. Ветвление, параллельные | –Кегельринг; | | |
| и робототехника | задачи. Составление программ | -следование по линии; | | |
| | для классических соревнований | –поиск выхода из лабиринта. | | |
| | в робототехнике | –шагоход. | | |
| 8. Состязания | Изучение регламентов | Подготовка команд для участия | | |
| роботов. | 1 | в состязаниях роботов | | |
| Повторение. | | различных уровней. | | |
| Итоговый контроль | | Итоговый контроль | | |
| | | (презентация творческих | | |
| | | работ). Анкетирование. | | |

Планируемые результаты

Предметные:

- уметь:
- выполнять простые электротехнические работы, пользоваться электродвигателями и электроизмерительными приборами;
- изготавливать модели роботов согласно алгоритму действий, создавать LDD модели и воплощать замысел, проводить эксперименты на определение прочности конструкции, устойчивости модели;
 - знать:
- правила техники безопасности; правила работы с конструктором LEGO EV3 Mindstorms;
- принципы работы датчиков: касания, освещённости, расстояния, знать блоки компьютерной программы: дисплей, движение, цикл, блок датчиков, блок переключателей;

Метапредметные:

- формирование у учащихся стремления к получению качественного законченного результата;
 - развитие мелкой моторики, внимательности, аккуратности и изобретательности;
- исследовательский подход к решению задач, поиск аналогов, анализ существующих решений;
- умение находить необходимые для работы информационные ресурсы, оценивать полезность, достоверность, объективность найденной информации,
- повышение своего образовательного уровня и уровня готовности к продолжению обучения по выбранной образовательной траектории.

- умение ставить задачу, планировать деятельность и оценивать результат, бережно относиться к материалам, содержать свои рабочие места и конструктор в порядке;
 - развитие креативного мышления и пространственного воображения;

- приобретение опыта творческого общения;

КАЛЕНДАРНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН

реализации дополнительной общеразвивающей программы «Робототехника и электромоделирование» на 2024/2025 учебный год

группа СТО 1 (среда/ пятница)

| | | группа СТОТ (среда/ пятница) | Количес | Итого |
|----------|---|---|-----------|----------|
| Месяц | Число | Раздел программы. | ТВО | часов в |
| | | Тема. Содержание | часов | месяц |
| сентябрь | | Знакомство с программой. Вводный инструктаж по | 10000 | 11201111 |
| • | 3 | охране труда и по пожарной безопасности. Правила | 2 | |
| | | поведения в центре. ИОТ-58-2020, ИОТ-63-20202 | | |
| | | Раздел. Знакомство с конструктором EV3 | | |
| | 5 Роботы вокруг нас. Механизм, автомат, робот | | 2 | |
| | | ВР Викторина «Что такое Робот» | 2 | |
| | 10 | Детали назначение, наименование, способы | 2 | |
| | | соединения. Башня | | 16 |
| | 12 | Шарнирное соединение. Захват. | 2 | |
| | 17 | Понятие о простых механизмах и их разновидностях | 2 | |
| | 19 | Передаточное отношение. Ведущая и ведомая | 2 | |
| | 24 | шестерня. Повышающая передача | 2 | |
| | 24 | Паразитные шестерни. Соосный редуктор с картером | 2 | |
| | 26 | Понижающая передача - мультипликатор | 2 | |
| | | Раздел. Моторные механизмы | 1 | |
| октябрь | 1 | Одномоторная тележка. Центр тяжести. Сцепление с | 2 | |
| | | поверхность | | |
| | 3 | Знакомство с микроконтроллером EV3. Программное | 2 | |
| | 8 | обеспечение Трик-студио | 2 | |
| | 10 | Скоростная одномоторная тележка Тягловые машины. Полноприводная тележка | 2 | |
| | 10 | Механическое сумо. Основные принципы построения | <u> </u> | |
| | 15 | робота | 2 | |
| | | Исполнительные устройства. Команды действия и | | 20 |
| | 17 | ожидания | 2 | |
| | 22 | Двухмоторная тележка. Сборка робота по инструкции | 2 | |
| | 24 | Двухмоторная тележка с датчиками. | 2 | |
| | | Преодоление препятствий. | | |
| | 29 | ВР «Профессии, связанные с робототехникой» | 2 | |
| | 31 | Элементарные действия. Точные повороты на время | 2 | |
| | | Раздел. Трехмерное моделирование | | |
| ноябрь | 5 | Введение в виртуальное конструирование. | 2 | |
| | 7 | Создание трехмерных моделей конструкций из Lego. | 2 | |
| | , | ВР Командная игра «Гонки в гору» | 2 | |
| | 12 | Механическая передача. Изготовление редуктора. | 2 | |
| | 1x15,1x32,1x/5 | | |] |
| | Разде. | п. Введение в робототехнику. Реальный и виртуальны | ий робот. | 16 |
| | | Основы управления | T - | 10 |
| | 14 | Команды низкого и высокого уровня. Цикл, ветвление | 2 | |
| | 19 | Реакция на черную линию. Танец в круге | 2 | |
| | 21 | Кегельринг для начинающих | 2 | |
| | 26 | Свободное конструирование. Подготовка команд к | 2 | |
| | 20 | соревнованиям | _ | |

| | 28 | Свободное конструирование. Подготовка команд к соревнованиям | 2 | |
|---------|----|---|-------|-----|
| декабрь | 3 | Стандартные конструкции роботов. Колесные, гусеничные | 2 | |
| | 5 | Выполнение упражнений в среде ТРИК по теме «Точные повороты». ВР «9 декабря День Героев Отечества» | 2 | |
| | 10 | Датчики. Обратная связь. Парковка. Копирование действий | 2 | 1.0 |
| | 12 | Определение и контроль расстояния. Соревнования Путешествие по комнате» | 2 | 16 |
| | 17 | Реакция на освещенность. Порт View | 2 | |
| | 19 | Движение по линии. Двухпозиционный релейный регулятор | 2 | |
| _ | 24 | Расчет значения «grey» | 2 | |
| | 26 | Свободное и виртуальное конструирование | 2 | |
| январь | 9 | Свободное и виртуальное конструирование | 2 | |
| | 14 | Калибровка датчика. Отображение текста | 2 | |
| | 16 | Реакция на свет ВР Киноурок «Снятие блокады Ленинграда» | 2 | |
| _ | 21 | Датчик оборотов. Энкодер | 2 | 14 |
| | 23 | Отработка поворотов виртуального робота в Трикстудио. | 2 | |
| | 28 | Счетчик касаний | 2 | |
| - | 30 | Задержка срабатывания. Кнопки EV3 | 2 | |
| | P | аздел. Элементы электрической цепи. Электродвига | атель | |
| - | 4 | Источники питания. Батарейки и аккумуляторы. | 2 | |
| - | 6 | Электрическая цепь и ее схема. Понятие о | 2 | |
| | U | проводниках и изоляторах (диэлектриках) | 2 | |
| | 11 | Допустимый ток в проводе. Разное соединение проводов. Арматура. ВР Квест «7 февраля – Всемирный день робототехники» | 2 | |
| февраль | 13 | Условные обозначения элементов электротехнических устройств на электрических схемах | 2 | 16 |
| | 18 | Электромагнит и его применение в электротехнических устройствах | 2 | |
| | 20 | Геркон. Способы применения. Гаражные ворота | 2 | |
| | 25 | История электродвигателя | 2 | |
| | 27 | Устройство электродвигателя постоянного тока. Правила его включения | 2 | |
| | 4 | Составление линейных программ с использованием датчиков касания и освещенности. | 2 | |
| | 6 | Цикл с итерациями, подсчет повторений в бесконечном цикле | 2 | |
| март | 11 | Алгоритм с ветвлением. Условие if | 2 | 16 |
| - | 13 | Параллельные задачи. ВР Выставка LDD «Роботы-мамины помощники», посвященная 8 марта | 2 | |

| Итого час | COB: | | 164 | 164 |
|-----------|------|---|-------|-----|
| ИЮЛЬ | 1 | Итоговое занятие | 2 | 2 |
| | 26 | Свободное конструирование | 2 | _ |
| | 24 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 19 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 17 | Свободное конструирование. ВР Киноурок «Россия - моя Родина» | 2 | 14 |
| | 10 | Презентация работ «Мои достижения в этом учебном году» | 2 | 1.4 |
| | 5 | Презентация работ «Мои достижения в этом учебном году» | 2 | |
| июнь | 3 | Анкетирование | 2 | |
| | 29 | Подведение итогов соревнований. Разборка роботов | 2 | |
| | 27 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов различных уровней | 2 | |
| | 22 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов различных уровней | 2 | |
| | Pa | здел. Состязания роботов. Повторение. Итоговый кон | гроль | |
| | 20 | Шестиногий шагоход. Синхронизация | 2 | 16 |
| | 15 | Шестиногий шагоход. Сборка | 2 | 1.0 |
| | 13 | Четырехногий шагоход ВР Презентация «Военная техника Победы» | 2 | |
| | 8 | поступательное движение | 2 | |
| | | маятника в неустойчивом верхнем положении Шагающие одномоторные роботы. Возвратно- | | |
| май | 6 | Маятник Капицы. Вибрационная стабилизация | 2 | |
| | 29 | Подпрограммы. Свойства подпрограмм | 2 | 1 |
| | 24 | Выполнение упражнений по теме | 2 | 1 |
| | 22 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов различных уровней | 2 | |
| | 17 | Путешествие по комнате. | 2 | |
| | 15 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов | 2 | |
| | 10 | ВР. Проект «День космонавтики». Подготовка команд для участия в состязаниях роботов | 2 | 18 |
| | 8 | Движение по линии с одним датчиком (соревнования) | 2 | - |
| | 3 | Пропорциональный регулятор | 2 | |
| | | (соревнования) Движение по линии с двумя датчиками | | |
| апрель | 1 | Движение по линии с двумя датчиками | 2 | |
| | 27 | Движение по линии с одним датчиком. Пропорциональный регулятор | 2 | |
| | 25 | Движение по линии с одним датчиком. Трехпозионный релейный регулятор | 2 | |
| | 20 | Выполнение упражнений по теме | 2 | |
| | 18 | соревнований в робототехнике | 2 | |
| | | Составление программ для классических | |] |

ПРИНЯТО Педагогическим советом протокол № $\underline{1}$ от $\underline{29.08.2025}$

УТВЕРЖДАЮ Директор______В.В.Худова приказ № <u>342</u> от <u>29 августа</u> 2025

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ

Сертификат: 00bc4e2eafb2c55310f495d58a116f5d6e Владелец: Худова Виктория Валентиновна Действителен: с 10.03.2025 по 03.06.2026

Рабочая программа дополнительной общеразвивающей программы

«Робототехника и электромоделирование»

Год обучения - 2 № группы – 2 СТО

Разработчик:

Петрова Наталья Ивановна, педагог дополнительного образования

Задачи:

Обучающие:

- обучить навыкам конструирования и программирования устройств повышенной сложности; формировать умения искать и преобразовывать необходимую информацию на основе различных информационных технологий (графических текст, рисунок, схема; информационно-коммуникативных);
- совершенствовать систему знаний, умений, навыков необходимых для изготовления действующих электрических моделей и роботов;
- научить правильно решать практические задачи, возникающие в повседневной жизни;
 - развить навыки технической культуры.

Развивающие:

- создать условия для самореализации детей; формировать мотивации успеха и достижений, творческой самореализации на основе организации предметно-преобразующей деятельности;
 - совершенствовать:
- познавательные способности; формировать мотивации успеха и достижений, творческой самореализации на основе организации предметно-преобразующей деятельности;
 - умения самостоятельно приобретать знания и применять их на практике;
 - развивать:
- основные процессы умственной деятельности (анализ, синтез, индукция, дедукция), умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений;
 - индивидуальные способности ребенка и навыки исследовательской деятельности.

Воспитательные:

- воспитывать гражданина, ответственного за технологическую независимость своей Родины;
- воспитывать настойчивость, целеустремлённость и ответственность в достижении творческих результатов, трудолюбие, бережливость, аккуратность;
 - формировать мотивацию успеха и достижений, творческой самореализации на

Содержание программы

| TEMA | ТЕОРИЯ | ПРАКТИКА |
|-----------------|---|--|
| 1.Вводное | -Знакомство с целями и задачами | Просмотр литературы; |
| занятие. Охрана | программы второго года обучения; | –освоение приемов первой |
| труда. Пожарная | -требование к занятиям; | помощи при поражении |
| безопасность | –правила поведения; | электрическим током и |
| | –правила техники и пожарной | ожогах. |
| | безопасности | |

основе организации предметно-преобразующей деятельности;

- способствовать профессиональному самоопределению подростков;
- углублять эстетическое воспитание за счет изготовления изделий, отвечающих эстетическим нормам.

| 2.17 | | T.0 |
|----------------|---|---|
| 2.Повторение. | -Классификация электроизмерительных | –Колесные, гусеничные и |
| Бытовые | приборов. | шагающие роботы; |
| электрические | -встроенные программы. цикл, | -решение простейших |
| приборы | ветвление, параллельные задачи. | задач; |
| | -Классификация бытовых приборов; | –написание программ |
| | принцип действия нагревательных | –Изготовление моделей из |
| | приборов холодильника, пылесоса, | конструктора. конструктора |
| | электрического звонка и др.; | «PROFI E-Tec» |
| | –понятие о техническом паспорте | fischertechnik; |
| | бытовых приборов и правилах их | -сушилка для рук; |
| | технического обслуживания; | – освещение холодильника. |
| | -требования безопасности при | |
| | использовании электробытовых | |
| 2.0 | приборов. | |
| 3.Среда | -Среда программирования Интерфейс | -Cоставление линейных |
| программирован | программы. Режим «Отладка», режим | программ для движений |
| ия «Трик- | «Редактор»; | робота; |
| студио» | -основные окна; | –составление линейных |
| | –типы команд; | программ с использованием |
| | –команда действия. Команда ожидания; | датчиков касания и |
| | -управление структуры; | освещенности; |
| | –программирование работы с почтой и | -самостоятельная работа |
| | контейнерами; | «Составление программ для |
| | -основные структуры ветвления и цикла | классических соревнований |
| | в Трик-студио. Использо-вание | в робототехнике»; |
| | вспомогательных программ в алгоритмах. | –итоговая работа в среде |
| | Разбиение программы на задачи; | программирования Трик- |
| | -колесные, гусеничные и шагающие | студио -Решение |
| | роботы; | простейших задач; |
| | -цикл, ветвление, параллельные задачи. | кегельринг. Движение по |
| | | дуге с заданным радиусом; |
| | | –спираль» |
| | | -следование по линии; |
| | | –путешествие по комнате; |
| | | –поиск выхода из |
| | | лабиринта. |
| 4.Программиров | -Эффективные конструкторские и | –-Релейный регулятор; |
| ание. Основы | программные решения классических | –пропорциональный |
| управления | задач; | регулятор; |
| роботом Игры | –эффективные методы | –защита от застреваний; |
| роботов | программирования: | -траектория с |
| | –- регуляторы, | перекрестками; |
| | -события, | -пересеченная местность; |
| | -параллельные задачи, подпрограммы, | –обход лабиринта по |
| | -контейнеры и др. | правилу правой руки; |
| | -Передача числовой информации; | –анализ показаний |
| | -кодирование при передаче; | разнородных датчиков; |
| | -управление моторами через bluetooth; | -синхронное управление |
| | устойчивая передача данных. | двигателями; |
| | –Решение конструкторских | –робот-барабанщик |
| | программных задач. Сложные | эстафета. |

| | конструкции: дифференциал, коробка | -Создание трехмерных |
|----------------|--|------------------------|
| | передач, манипуляторы и др. | моделей. |
| 5.Повторение. | – Подготовка команд для участия в | -Сумо. Перетягивание |
| Подготовка к | состязаниях роботов различных уровней; | каната |
| соревнованиям. | – Изучение регламентов | -кегельринг; |
| | – использование микроконтроллеров | -следование по линии; |
| | NXT и EV3. | -слалом; |
| | | –лабиринт; |
| | | –интеллектуальное сумо |

.

Планируемые результаты

Предметные:

- освоение принципов работы механизмов;
- расчет передаточного отношения.
- понимание принципа устройства робота как кибернетической системы.
- умение собрать базовые модели роботов и усовершенствовать их для выполнения конкретного задания, писать программы: «движение «вперёд-назад», «движение с ускорением», «робот-волчок», «восьмёрка», «змейка», «поворот на месте», «спираль», «парковка», «кегельринг», «выход из лабиринта», «движение по линии»;
 - формирование навыка программирования в графической среде;
- строительство редуктора с заданным передаточным отношением и более сложных конструкций из множества мелких деталей является регулярной проверкой полученных навыков.

Метапредметные:

- формирование у учащихся стремления к получению качественного законченного результата
- исследовательский подход к решению задач, поиск аналогов, анализ существующих решений.
- умение находить необходимые для работы информационные ресурсы, оценивать полезность, достоверность, объективность найденной информации,
- повышение своего образовательного уровня и уровня готовности к продолжению обучения по выбранной образовательной траектории.

- развитие креативного мышления и пространственного воображения;
- формирование бережного отношения к материалам, содержать свои рабочие места и конструктор в порядке;
 - приобретение опыта творческого общения;
 - способность к постановке задачи и оценке необходимых ресурсов для ее решения;
 - планирование проектной деятельности, оценка результата.

КАЛЕНДАРНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН реализации дополнительной общеразвивающей программы «Робототехника и электромоделирование» на 2024/2025 учебный год СТО 2 (вторник/четверг)

| Месяц | Числ о | Раздел программы | Количество часов | Итого часов в месяц |
|--------------|-----------|---|---------------------|---------------------|
| сентябр ь | 2 | Знакомство с программой. Вводный инструктаж по охране труда и по пожарной безопасности. Правила поведения в центре. ИОТ-58-2020, ИОТ-63-20202 | 2 | 18 |
| | | Раздел. Повторение. Бытовые Электрические прибори | | |
| | 4 | Измерение мощности и работы электрического ток | 2 | |
| | 9 | Датчики. Цикл, Ветвление, параллельные задачи. ВР Викторина «Что такое робот» | 2 | |
| | 11 | Классификация бытовых приборов. Принцип действия нагревательных приборов | 2 | |
| | 16 | Сушилка для рук | 2 | |
| | 18 | Регулятор температуры | 2 | |
| | 23 | Принцип действия холодильника | 2 | |
| | 25 | Принцип действия электрического звонка | 2 | |
| | 30 | Ответы на вопросы по теме | 2 | |
| октябрь | 2 | Лифт. ВР Презентация «Изобретения русских ученых» | 2 | |
| | 7 | Понятие о техническом паспорте, требованиях безопасности | 2 | 18 |
| | Разде | ел. Среда программирования Трик-студио. Реальный и вир робот | туальный | |
| | 9 | Среда программирования Трик-студио Интерфейс программы. Режим «Отладка». Основные окна ВР Презентация «профессии, связанные с робототехникой» | 2 | |
| | 14 | Режим «Редактор». Взаимодействие с NXT и EV3. Типы команд | 2 | |
| | 16 | Команда действия. Команда ожидания. | 2 | |
| | 21 | Управляющие структуры. | 2 | |
| | 23 | Управление без обратной связи. Составление линейных программ для движений робота | 2 | |
| | 28 | Путешествие по комнате. Датчик ультразвука. Реакция на предметы | 2 | |
| | 30 | Свободное конструирование | 2 | |
| ноябрь | 6 | Составление линейных программ с использованием датчиков касания и освещенности | 2 | |
| | 11 | Цикл, ветвление. ВР Командная игра «Гонки в гору» | 2 | |
| | 13 | Составление программ для классических соревнований в робототехнике | 2 | |
| | 18 | Движение по линии с одним датчиком. Релейный регулятор | 2 | 14 |
| | 20 | Подсчет перекрестков при включенном регуляторе | 2 | |
| | 25 | Самостоятельная творческая работа учащихся по теме «Управление системами с обратной связью» | 2 | |
| | 27 | Параллельные задачи | 2 | |
| декабрь | 2 | Путешествие по комнате | 2 | 1.0 |
| 1 | 4 | Основные структуры ветвления и цикла в Трик-студио. | 2 | 18 |

| | 9 | Выполнение упражнений в среде ТРИК по теме. | 2 | |
|--------------|----|--|-----------|----------|
| _ | | ВР «9 декабря День Героев Отечества» Суворов А.С. | | |
| | 11 | Поиск выхода из лабиринта. (соревнования) | 2 | |
| <u> </u> | | ел. Программирование. Основы управления роботом. Игрь | і роботов | |
| <u> </u> | 16 | Программирование работы с почтой и контейнерами | 2 | |
| _ | 18 | Анализ показаний разнородных датчиков. | 2 | |
| | 23 | Синхронное управление двигателями. | 2 | |
| | 25 | Робот-барабанщик. П-регулятор | 2 | |
| | 30 | Робот-барабанщик. Запоминание ритма | 2 | |
| январь | 13 | ВР Киноурок «Снятие блокады Ленинграда» Внутренние соревнования. | 2 | |
| | 15 | Пропорциональный регулятор для движения по линии | 2 | - |
| <u> </u> | 20 | Пересеченная местность. Обход лабиринта по правилу правой руки. | 2 | 12 |
| | 22 | Защита от застреваний | 2 | 12 |
| | 27 | Траектория с перекрестками | 2 | - |
| | 21 | Передача числовой информации. Кодирование при | 2 | - |
| | 29 | передаче | 2 | |
| февраль | 3 | Управление моторами через bluetooth. | 2 | |
| | 5 | Устойчивая передача данных. ВР Квест «7 февраля – Всемирный день робототехники» | 2 | |
| | 10 | Использование удаленного управления | 2 | |
| - | 12 | Проведение состязаний, популяризация новых видов робоспорта | 2 | 16 |
| | 17 | Футбол роботов | 2 | |
| Ī | 19 | «Кегельринг-макро» | 2 | |
| Ī | 24 | Построение механизмов, управляемых сжатым воздухом | 2 | |
| | 26 | Использование помп, цилиндров, баллонов, переключателей и т.п. | 2 | |
| март | 3 | Пресс | 2 | |
| 1 | 5 | Грузоподъемники | 2 | 1 |
| - | 10 | Евроокна. ВР Выставка LDD «Роботы- мамины помощники» посвященная 8 марта | 2 | |
| | 12 | Регулируемое кресло | 2 | <u> </u> |
| | 17 | Манипулятор | 2 | 18 |
| | 19 | Штамповщик | 2 | 1 |
| | 24 | Электронасос | 2 | 1 |
| | 26 | Свободное конструирование | 2 | 1 |
| | 31 | Свободное конструирование | 2 | 1 |
| апрель | 2 | Автоматический регулятор давления | 2 | |
| | 7 | Создание трехмерных моделей конструкций из Lego. ВР. Проект «День космонавтики» | 2 | |
| | 9 | Проекция и трехмерное изображение. Создание руководства по сборке | 2 | |
| | 14 | Ключевые точки. Создание отчета | 2 | 18 |
| | 16 | Эффективные конструкторские и программные решения классических задач. | 2 | |
| | 21 | Сложные конструкции: дифференциал Коробка передач | 2 | 1 |
| | 23 | Ралли по коридору. Рулевое управление и дифференциал | 2 | 1 |
| | 28 | Транспортировщики | 2 | 1 |

| | 30 | Манипуляторы | 2 | |
|-----------|----------------------|---|-----------|-----|
| май | 5 | Промышленные манипуляторы | 2 | |
| | 7 | Транспортировка объектов ВР Презентация «Военная Техника Победы» | 2 | |
| | 12 | Маневренные шагающие роботы | 2 | |
| | 14 | Эстафета. Взаимодействие роботов | 2 | 16 |
| | 19 | Шестиногий маневренный шагающий робот | 2 | |
| | 21 | Скоростная траектория. Передаточное отношение и ПД-регулятор | 2 | |
| | 26 | Подготовка к соревнованиям | 2 | |
| | Разде | л. Повторение. Состязания роботов (Подготовка команд для | участия в | |
| | состязаниях роботов) | | | |
| | 28 | Подготовка к соревнованиям | 2 | |
| июнь | 2 | Свободное конструирование. | 2 | |
| | 4 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 9 | Анкетирование. ВР Киноурок «Россия - моя Родина» | 2 | |
| | 11 | Презентация работ. «Мои достижения в этом учебном году» | 2 | 16 |
| | 16 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 18 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 23 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 25 | Итоговое занятие | 2 | |
| Итого час | сов: | | 164 | 164 |

ПРИНЯТО Педагогическим советом протокол № $\underline{1}$ от $\underline{29.08.2025}$

УТВЕРЖДАЮ Директор______В.В.Худова

приказ № 342 от 29 августа 2025

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ

Сертификат: 00bc4e2eafb2c55310f495d58a116f5d6e Владелец: Худова Виктория Валентиновна Действителен: с 10.03.2025 по 03.06.2026

Рабочая программа дополнительной общеразвивающей программы

«Робототехника и электромоделирование»

Год обучения - 2 № группы – 3 СТО

Разработчик:

Петрова Наталья Ивановна, педагог дополнительного образования

Задачи:

Обучающие:

- обучить навыкам конструирования и программирования устройств повышенной сложности; формировать умения искать и преобразовывать необходимую информацию на основе различных информационных технологий (графических текст, рисунок, схема; информационно-коммуникативных);
- совершенствовать систему знаний, умений, навыков необходимых для изготовления действующих электрических моделей и роботов;
- научить правильно решать практические задачи, возникающие в повседневной жизни;
 - развить навыки технической культуры.

Развивающие:

- создать условия для самореализации детей; формировать мотивации успеха и достижений, творческой самореализации на основе организации предметно-преобразующей деятельности;
 - совершенствовать:
- познавательные способности; формировать мотивации успеха и достижений, творческой самореализации на основе организации предметно-преобразующей деятельности;
 - умения самостоятельно приобретать знания и применять их на практике;
 - развивать:
- основные процессы умственной деятельности (анализ, синтез, индукция, дедукция), умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений;
 - индивидуальные способности ребенка и навыки исследовательской деятельности.

Воспитательные:

- воспитывать гражданина, ответственного за технологическую независимость своей Родины;
- воспитывать настойчивость, целеустремлённость и ответственность в достижении творческих результатов, трудолюбие, бережливость, аккуратность;
 - формировать мотивацию успеха и достижений, творческой самореализации на

Содержание программы

| TEMA | ТЕОРИЯ | ПРАКТИКА |
|-----------------|---|--|
| 1.Вводное | -Знакомство с целями и задачами | Просмотр литературы; |
| занятие. Охрана | программы второго года обучения; | –освоение приемов первой |
| труда. Пожарная | -требование к занятиям; | помощи при поражении |
| безопасность | –правила поведения; | электрическим током и |
| | –правила техники и пожарной | ожогах. |
| | безопасности | |

основе организации предметно-преобразующей деятельности;

- способствовать профессиональному самоопределению подростков;
- углублять эстетическое воспитание за счет изготовления изделий, отвечающих эстетическим нормам.

| | T | |
|---|---|---|
| 2.Повторение. Бытовые электрические приборы | -Классификация электроизмерительных приборов. -встроенные программы. цикл, ветвление, параллельные задачи. -Классификация бытовых приборов; -принцип действия нагревательных | Колесные, гусеничные и шагающие роботы; решение простейших задач; написание программ Изготовление моделей из |
| | приборов холодильника, пылесоса, электрического звонка и др.; —понятие о техническом паспорте бытовых приборов и правилах их технического обслуживания; —требования безопасности при использовании электробытовых приборов. | конструктора. конструктора «PROFI E-Tec» fischertechnik; —сушилка для рук; —освещение холодильника. |
| 3.Среда программирован ия «Трик- студио» | -Среда программирования Интерфейс программы. Режим «Отладка», режим «Редактор»; -основные окна; -типы команд; -команда действия. Команда ожидания; -управление структуры; -программирование работы с почтой и контейнерами; -основные структуры ветвления и цикла в Трик-студио. Использо-вание вспомогательных программ в алгоритмах. Разбиение программы на задачи; -колесные, гусеничные и шагающие роботы; -цикл, ветвление, параллельные задачи. | -Составление линейных программ для движений робота; -составление линейных программ с использованием датчиков касания и освещенности; -самостоятельная работа «Составление программ для классических соревнований в робототехнике»; -итоговая работа в среде программирования Трикстудио -Решение простейших задач;кегельринг. Движение по дуге с заданным радиусом; -спираль» -следование по линии; -путешествие по комнате; -поиск выхода из |
| 4.Программиров ание. Основы управления роботом Игры роботов | -Эффективные конструкторские и программные решения классических задач; -эффективные методы программирования: регуляторы, -события, -параллельные задачи, подпрограммы, -контейнеры и дрПередача числовой информации; -кодирование при передаче; -управление моторами через bluetooth; -устойчивая передача данныхРешение конструкторских программных задач. Сложные | лабиринта. —-Релейный регулятор; —пропорциональный регулятор; —защита от застреваний; —траектория с перекрестками; —пересеченная местность; —обход лабиринта по правилу правой руки; —анализ показаний разнородных датчиков; —синхронное управление двигателями; —робот-барабанщик эстафета. |

| | конструкции: дифференциал, коробка | -Создание трехмерных |
|----------------|--|------------------------|
| | передач, манипуляторы и др. | моделей. |
| 5.Повторение. | – Подготовка команд для участия в | -Сумо. Перетягивание |
| Подготовка к | состязаниях роботов различных уровней; | каната |
| соревнованиям. | – Изучение регламентов | -кегельринг; |
| | – использование микроконтроллеров | -следование по линии; |
| | NXT и EV3. | -слалом; |
| | | –лабиринт; |
| | | –интеллектуальное сумо |

_

Планируемые результаты

Предметные:

- освоение принципов работы механизмов;
- расчет передаточного отношения.
- понимание принципа устройства робота как кибернетической системы.
- умение собрать базовые модели роботов и усовершенствовать их для выполнения конкретного задания, писать программы: «движение «вперёд-назад», «движение с ускорением», «робот-волчок», «восьмёрка», «змейка», «поворот на месте», «спираль», «парковка», «кегельринг», «выход из лабиринта», «движение по линии»;
 - формирование навыка программирования в графической среде;
- строительство редуктора с заданным передаточным отношением и более сложных конструкций из множества мелких деталей является регулярной проверкой полученных навыков.

Метапредметные:

- формирование у учащихся стремления к получению качественного законченного результата
- исследовательский подход к решению задач, поиск аналогов, анализ существующих решений.
- умение находить необходимые для работы информационные ресурсы, оценивать полезность, достоверность, объективность найденной информации,
- повышение своего образовательного уровня и уровня готовности к продолжению обучения по выбранной образовательной траектории.

- развитие креативного мышления и пространственного воображения;
- формирование бережного отношения к материалам, содержать свои рабочие места и конструктор в порядке;
 - приобретение опыта творческого общения;
 - способность к постановке задачи и оценке необходимых ресурсов для ее решения;
 - планирование проектной деятельности, оценка результата.

КАЛЕНДАРНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН реализации дополнительной общеразвивающей программы «Робототехника и электромоделирование» на 2023/2024 учебный год СТО 3 (среда/пятница)

| | T | СТО 5 (среда/пятница) | | | |
|----------|--|---|-------------------|---------------------|--|
| Месяц | Число | Раздел программы Тема. Содержание | Количест во часов | Итого часов в месяц | |
| | 3 | Знакомство с программой. Вводный инструктаж по охране труда и по пожарной безопасности. Правила поведения в центре. ИОТ-58-2020, ИОТ-63-20202 | 2 | , | |
| l | | Раздел. Повторение. Бытовые Электрические приборы | | | |
| | 5 | Измерение мощности и работы электрического тока. ВК Викторина «Что такое робот» | 2 | | |
| сентябрь | 10 | Датчики. Цикл, Ветвление, параллельные задачи. | 2 | 16 | |
| 1 | 12 | Классификация бытовых приборов. Принцип действия нагревательных приборов | 2 | | |
| l | 17 | Сушилка для рук | 2 | 1 | |
| i | 19 | Регулятор температуры | 2 | 1 | |
| 1 | 24 | Принцип действия холодильника | 2 | 1 | |
| i | 26 | Принцип действия электрического звонка | 2 | | |
| | 1 | Светофор | 2 | | |
| | 3 | Стиральная машина. ВР Презентация «Изобретения русских и российских ученых» | 2 | | |
| | 8 | Лифт | 2 | | |
| | Раздел. Среда программирования Трик-студио. Реальный и виртуальный робот | | | | |
| октябрь | 10 | Среда программирования Трик-студио Интерфейс программы. Режим «Отладка». Основные окна | 2 | 18 | |
| 1 | 15 | Режим «Редактор». Взаимодействие с EV3. Типы команд | 2 | 1 | |
| i | 17 | Команда действия. Команда ожидания | 2 | 1 | |
| | 22 | Управляющие структуры | 2 | 1 | |
| | 24 | Управление без обратной связи. Составление линейных программ для движений робота | 2 | | |
| | 29 | Путешествие по комнате. Реакция на предметы | 2 | 1 | |
| | 31 | Свободное конструирование | 2 | | |
| | 5 | Датчик ультразвука. ВР Командная игра «Гонки в гору» | 2 | | |
| | 7 | Составление линейных программ с использованием датчиков касания и освещенности | 2 | | |
| | 12 | Цикл, Ветвление, параллельные задачи | 2 | 1 | |
| ноябрь | 14 | Составление программ для классических соревнований в робототехнике. | 2 | 18 | |
| İ | 19 | Движение по линии с одним датчиком. Релейный регулятор | 2 | 1 | |
| | 21 | Подсчет перекрестков при включенном регуляторе | 2 | 1 | |
| | 26 | Самостоятельная творческая работа учащихся по теме «Управление системами с обратной связью» | 2 | 1 | |
| | 20 | Путешествие по комнате | 2 | 1 | |
| | 28 | | _ | 1 | |
| | 28 | Основные структуры ветвления и никла в Трик-стулио | 2 | | |
| декабрь | 3 5 | Основные структуры ветвления и цикла в Трик-студио Выполнение упражнений в среде ТРИК по теме | 2 2 | 16 | |

| | Разд | дел. Программирование. Основы управления роботом. Игры | роботов | |
|-----------|------|---|---------------|-----|
| | 12 | Программирование работы с почтой и контейнерами | 2 | |
| ļ | 17 | Анализ показаний разнородных датчиков | 2 | |
| | 19 | Синхронное управление двигателями | 2 | |
| | 24 | Робот-барабанщик. П-регулятор ВР «9 декабря День Героев | 2 | |
| | | Отечества» Суворов А.С. | 2 | |
| | 26 | Робот-барабанщик. Запоминание ритма | 2 | |
| | 9 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 14 | Робот-барабанщик. Запоминание ритма | 2 | |
| | 16 | Пропорциональный регулятор для движения по линии | 2 | |
| gyvp o my | 21 | Пересеченная местность. | 2 | 1.4 |
| январь | | ВР Киноурок «Снятие блокады Ленинграда» | 2 | 14 |
| | 23 | Лабиринт. Запоминание маршрута | 2 | |
| | 28 | Обход лабиринта по правилу правой руки | 2 | |
| | 30 | Защита от застреваний | 2 | |
| | 4 | Траектория с перекрестками | 2 | |
| | 6 | Действие на перекрестках. | 2 | |
| | 11 | Передача числовой информации. Кодирование при передаче | 2 | |
| | 13 | Устойчивая передача данных | 2 | |
| февраль | 18 | Использование удаленного управления | $\frac{2}{2}$ | 16 |
| | 20 | , , , | 2 | |
| | 25 | Использование удаленного управления Футбол роботов | 2 | |
| | 27 | ВР Квест «7 февраля-Всемирный день робототехники» | 2 | |
| | 4 | | Δ | |
| | 4 | Использование помп, цилиндров, баллонов, переключателей и т.п. | 2 | |
| | 6 | Пресс. ВР Выставка LDD «Роботы - мамины помощники», | | |
| ļ | U | посвященная 8 марта | 2 | |
| | 11 | Построение механизмов, управляемых сжатым воздухом | 2 | |
| март | 13 | Грузоподъемники | 2 | 16 |
| | 18 | Евроокна | 2 | |
| | 20 | Регулируемое кресло | 2 | |
| | 25 | Манипулятор | 2 | |
| | 27 | Штамповщик | 2 | |
| | 1 | Электронасос | 2 | |
| | 3 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 8 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 10 | Автоматический регулятор давления. | | |
| | | ВР. Проект «День космонавтики» | 2 | |
| | 15 | Создание трехмерных моделей конструкций из Lego | 2 | 4.5 |
| апрель | 17 | Проекция и трехмерное изображение | 2 | 18 |
| | 22 | Создание руководства по сборке | 2 | |
| | 24 | Ключевые точки. Создание отчета. | 2 | |
| | - | Раздел. Программирование и робототехника | | |
| | 29 | Эффективные конструкторские и программные решения | | |
| | | классических задач | 2 | |
| | 6 | Сложные конструкции: дифференциал | 2 | |
| | 8 | Конструирование манипуляторов | 2 | |
| май | 13 | Рулевое управление и дифференциал | | 16 |
| | | ВР Презентация «Военная Техника Победы» | 2 | |
| | | 21 11p 0001110121111 (12 0 0 1111111111 11 11 11 11 11 11 11 11 | | |

| | 20 | Манипуляторы | 2 | |
|----------|---------------|---|-----|-----|
| | 22 | Маневренные шагающие роботы | 2 | |
| | 27 | Эстафета. Взаимодействие роботов | 2 | |
| | 29 | Шестиногий маневренный шагающий робот | 2 | |
| | | Раздел. Повторение. Состязания роботов | | |
| | 3 | Конструирование манипуляторов | 2 | |
| | 5 | Скоростная траектория. Передаточное отношение и ПД-регулятор | 2 | |
| | 10 | Анкетирование итоговое | 2 | |
| июнь | 13 (за 12) | Подготовка к соревнованиям | 2 | 16 |
| | 16 | Свободное конструирование. ВР Киноурок «Россия - моя Родина» | 2 | |
| | 19 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 23 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 26 | Итоговое занятие | 2 | |
| Итого ча | сов: | | 164 | 164 |

ПРИНЯТО Педагогическим советом протокол № $\underline{1}$ от $\underline{29.08.2025}$

УТВЕРЖДАЮ

Директор______В.В.Худова приказ № <u>342</u> от <u>29 августа</u> 2025

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ

Сертификат: 00bc4e2eafb2c55310f495d58a116f5d6e Владелец: Худова Виктория Валентиновна Действителен: с 10.03.2025 по 03.06.2026

Рабочая программа дополнительной общеразвивающей программы

«Робототехника и электромоделирование»

Год обучения - 3 № группы – 4 СТО

Разработчик:

Петрова Наталья Ивановна, педагог дополнительного образования

Задачи:

Обучающие:

- сформировать
- систему знаний, умений, навыков необходимых для изготовления действующих роботов;
 - представление о мире профессий, вязанных с робототехникой;
- обучить навыкам конструирования сложных устройств; формировать умения искать и преобразовывать необходимую информацию на основе различных информационных технологий (графических текст, рисунок, схема; информационно-коммуникативных);
 - сформировать и развить навыки технической культуры;
- создать условия для самореализации детей; формировать мотивации успеха и достижений, творческой самореализации на основе организации предметно-преобразующей деятельности;
 - ознакомить с основами программирования в компьютерной среде RobotC.

Развивающие

- совершенствовать:
- познавательные способности; формировать мотивации успеха и достижений, творческой самореализации на основе организации предметно-преобразующей деятельности; развивать основные процессы умственной деятельности (анализ, синтез, индукция, дедукция), умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений.
 - умения самостоятельно приобретать знания и применять их на практике;
 - развивать:
- развивать индивидуальные и регулятивные структуры деятельности, включающей целеполагание, планирование (умение составлять план действий и применять его для решения практических задач), прогнозирование (предвосхищение будущего результата при различных условиях выполнения действия), контроль, коррекцию и оценку;
 - навыки исследовательской деятельности;

Воспитательные:

- воспитывать гражданина, ответственного за технологическую независимость своей Родины;
- воспитывать настойчивость, целеустремлённость и ответственность в достижении творческих результатов, трудолюбие, бережливость, аккуратность;
- формировать мотивации успеха и достижений, творческой самореализации на основе организации предметно-преобразующей деятельности;
- углублять эстетическое воспитание за счет изготовления изделий, отвечающих эстетическим нормам; способствовать профессиональному самоопределению подростков.

Содержание программы

| Содержание программы | | | | |
|----------------------|---|---|--|--|
| TEMA | ТЕОРИЯ | ПРАКТИКА | | |
| 1.Вводное занятие. | Знакомство с целями и задачами | Просмотр литературы; | | |
| Охрана труда. | программы третьего года обучения; | -освоение приемов | | |
| Пожарная | – требование к занятиям; | первой помощи при | | |
| безопасность | – правила поведения; | поражении электрическим | | |
| | – правила техники и пожарной | током и ожогах. | | |
| | безопасности. | | | |
| 2.Повторение. | Передаточное отношение; | Практическая работа; | | |
| Основные понятия. | – регулятор; | -анкетирование; | | |
| Знакомство со | управляющее воздействие. | -тестовые задания. | | |
| сферами | | , , | | |
| профессиональной | | | | |
| деятельности. | | | | |
| 3.Среда | -Знакомство с языком Cbot; | -Практическая работа; | | |
| программирования | -управление роботом; | -задания по теме; | | |
| виртуальных роботов | -транспортировка объектов; | -тестовые задания. | | |
| Ceebot | -радар. Поиск объектов; | | | |
| | –циклы, ветвления; | | | |
| | -цикл с условием; | | | |
| | -ожидание события; | | | |
| | – ориентация в лабиринте; | | | |
| | –правило правой руки; | | | |
| | – ралли по коридору; | | | |
| | -ПД-регулятор с контролем | | | |
| | скорости. | | | |
| 4.Программирование | -Вывод на экран; | Графика на экране | | |
| на языке RobotC. | управление моторами; | контроллера; | | |
| | -встроенные энкодеры; | работа с датчикам. | | |
| | –подпрограммы: функции с | Вывод графиков | | |
| | параметрами; | показаний на экран; | | |
| | -массивы; | - запоминание | | |
| | – параллельные задачи; | положений энкодера; | | |
| | -воспроизведение положений | операции с | | |
| | энкодера; | файлами; | | |
| | -воспроизведение; | - запоминание | | |
| | -множественный выбор; | пройденного пути в файл. | | |
| | -конечный автомат. | Задачи стабилизации, | | |
| | | поиска объекта, движение | | |
| | –применение регуляторов;–следование за объектом; | по заданному пути | | |
| | | | | |
| | -следование по линии; | | | |
| | -следование вдоль стенки; | | | |
| | -управление положением | | | |
| | серводвигателей; | | | |
| 5 D | –перемещение манипулятора. | C | | |
| 5. Раздел. | - Задачи с использованием | – Следование за | | |
| Программирование и | релейного многопозиционного | объектом; | | |
| робототехника | регулятора; | – одномоторная тележка; | | |

| повышенной | пропорционального регулятора; | – двухмоторная тележка; |
|----------------------|--|---|
| сложности | – контроль скорости. П-регулятор. | - слалом; |
| | – следование по линии за объектом. | – спираль; |
| | Безаварийное движение. | – вывод данных на экран. |
| | – объезд объекта; | Работа с переменными; |
| | движение по дуге с заданным | – управление |
| | радиусом; | положением |
| | – следование вдоль стены. ПД- | серводвигателей. |
| | регулятор; | |
| | – поворот за угол. Сглаживание. | |
| | Фильтр первого рода. | |
| 6. Подготовка команд | Подготовка команд для участия в | –Интеллектуальное |
| для участия в | состязаниях роботов | Сумо; |
| состязаниях роботов | | –кегельринг-макро; |
| | | –следование по линии; |
| | | –лабиринт; |
| | | -слалом. |

Планируемые результаты

Предметные:

- умение:
- программировать в текстовой среде RobotC, используя датчики и расширения контроллера;
 - пользоваться справочной системой и примерами;
- выполнять индивидуальные и коллективные проекты, такие как моделирование с помощью Лего-робота объекта реального мира, его программирование и исследование;
 - использовать исследовательский подход к решению задач.

Метапредметные:

- развитие ИКТ-компетентности, т.е. приобретение опыта использования средств и методов информатики: моделирование, формализация и структурирование информации, компьютерный эксперимент,
 - умение:
 - планировать деятельность, и анализировать промежуточные результаты,
- соотносить свои действия с планируемыми результатами, осуществлять контроль, своих действий в соответствии с изменяющейся ситуацией, при работе в команде и индивидуально,
- находить необходимые для работы информационные ресурсы, оценивать полезность, достоверность, объективность найденной информации,
- иметь представления о развитии робототехники, основных видах профессиональной деятельности в этой сфере.

- формирование:
- стремления к самостоятельной работе, усовершенствованию известных моделей и алгоритмов, созданию творческих проектов, участию в открытых состязаниях роботов.
- способности учащихся к саморазвитию и самообучению. (Участие в научных конференциях для школьников, открытых состязаниях роботов и просто свободное творчество во многом демонстрируют и закрепляют его).
- коммуникативной компетентности в общении и сотрудничестве со сверстниками в процессе творческой деятельности,
- осознанного выбора и построения дальнейшей образовательной траектории на основе профессиональных предпочтений.

КАЛЕНДАРНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН реализации дополнительной общеразвивающей программы «Робототехника и электромоделирование» на 2024/2025 учебный год СТО 4 (вторник/четверг)

| Зпакомство с программой. Вводный инструктаж по охране труда и по пожарной безопасности. Правила поведения в пецетре. ИОТ-58-2020, ИОТ-63-20202 Раздел. Повторение. Основные понятия Основные понятия: передаточное отношение, регулятор, управляющее воздействие и др. 9 | Месяц | Число | Раздел программы | Количеств о часов | Итого часов в месяц |
|---|----------|----------|--|----------------------|---------------------|
| 4 | | 2 | охране труда и по пожарной безопасности. Правила поведения в центре. ИОТ-58-2020, ИОТ-63-20202 | 3 | 27 |
| 2 | | | | | |
| Сентябрь 1 | | 4 | | 3 | |
| сентябрь Пириборов. Условное обозначение на схемах 3 16 Фото - и термосопротивления, их назначение. 3 18 Понятие о работе фотореле, реле времени, емкостного реле (практическая работа) 3 23 Составление схем на стенде 3 25 Простейшие электроизмерительные приборы. 3 30 Знакомство с языком Сееbot. Управление роботом 3 4 Раздел. Среда программирования виртуальных роботов Сееbot. 2 2 Радар. Поиск объектов 3 3 Транспортировка объектов 3 4 Ориска объектов 3 9 Пиклы. Ветвления. Цикл с условием. Ожидание 3 0 объектов 3 27 14 Ориситация в лабиринте. Правило правой руки 3 16 Ралли по корисору. ПД- регулятор с контролем 3 21 Летательные аппараты 3 23 Тактика воздушного боя 3 28 Следование за объектом. Конструирование и 3 29 Подерамирование 3 30 Кон | | 9 | | 3 | |
| 16 | сентябрь | 11 | | 3 | |
| 10 емкостного реле (практическая работа) 3 23 Составление схем на стенде 3 1 1 1 1 1 1 1 1 1 | 1 | 16 | Фото - и термосопротивления, их назначение. | 3 | |
| 25 | | 18 | | 3 | |
| 25 Принцип их работы 3 30 Знакомство с языком Ссевоt. Управление роботом 3 | | 23 | Составление схем на стенде | 3 | |
| Раздел. Среда программирования виртуальных роботов Ceebot. 2 Радар. Поиск объектов ВР Презентация «Роботизация в современном мире» 3 7 Транспортировка объектов 3 9 Циклы. Ветвления. Цикл с условием. Ожидание события 3 14 Ориентация в лабиринте. Правило правой руки 3 16 Ралли по коридору. ПД- регулятор с контролем скорости 3 21 Летательные аппараты 3 23 Тактика воздушного боя 3 28 Следование за объектом. Конструирование и программирование 3 30 Контроль скорости. П- регулятор 3 1 (за 4) Двухмоторная тележка 3 6 Следование по линии за объектом 3 11 Безаварийное движение. ВР Командная игра «Эстафета» 3 ноябрь 13 Объезд объекта. Слалом 3 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 | | 25 | 1 1 1 1 | 3 | |
| 2 Радар. Поиск объектов ВР Презентация «Роботизация в современном мире» 3 7 Транспортировка объектов 3 9 Циклы. Ветвления. Цикл с условием. Ожидание события 3 14 Ориентация в лабиринте. Правило правой руки 3 16 Ралли по коридору. ПД- регулятор с контролем скорости 3 21 Летательные аппараты 3 23 Тактика воздушного боя 3 28 Следование за объектом. Конструирование и программирование 3 30 Контроль скорости. П- регулятор 3 1 (за 4) Двухмоторная тележка 3 6 Следование по линии за объектом 3 11 Безаварийное движение. ВР Командная игра «Эстафета» 3 13 Объезд объекта. Спалом 3 14 Поворот за угол. Стлаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 27 Подготовка к районным соревнование на языке RobotC 27 | | 30 | Знакомство с языком Ceebot. Управление роботом | 3 | |
| 2 ВР Презентация «Роботизация в современном мире» 7 7 7 7 7 7 7 7 7 | | Pas | цел. Среда программирования виртуальных роботов | Ceebot. | |
| 9 Циклы. Ветвления. Цикл с условием. Ожидание события 3 14 Ориентация в лабиринте. Правило правой руки 3 16 Ралли по коридору. ПД- регулятор с контролем скорости 3 21 Летательные аппараты 3 23 Тактика воздушного боя 3 28 Следование за объектом. Конструирование и программирование 3 30 Контроль скорости. П- регулятор 3 1 (за 4) Двухмоторная тележка 3 6 Следование по линии за объектом 3 11 Безаварийное движение. 3 12 ВР Командная игра «Эстафета» 3 ноябрь 13 Объезд объекта. Слалом 3 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 2 | 1 - | 3 | |
| октябрь 14 Ориентация в лабиринте. Правило правой руки 3 16 Ралли по коридору. ПД- регулятор с контролем скорости 3 21 Летательные аппараты 3 23 Тактика воздушного боя 3 28 Следование за объектом. Конструирование и программирование 3 30 Контроль скорости. П- регулятор 3 1 (за 4) Двухмоторная тележка 3 6 Следование по линии за объектом 3 11 Безаварийное движение. ВР Командная игра «Эстафета» 3 ноябрь 13 Объезд объекта. Слалом 3 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 7 | Транспортировка объектов | 3 | |
| октябрь 16 Ралли по коридору. ПД- регулятор с контролем скорости 3 27 21 Летательные аппараты 3 3 3 23 Тактика воздушного боя 3 3 28 Следование за объектом. Конструирование и программирование 3 3 30 Контроль скорости. П- регулятор 3 1 (за 4) Двухмоторная тележка 3 6 Следование по линии за объектом 3 11 Безаварийное движение. ВР Командная игра «Эстафета» 3 13 Объезд объекта. Слалом 3 20 Фильтр первого рода 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC | | 9 | | 3 | |
| 16 | | 14 | Ориентация в лабиринте. Правило правой руки | 3 | |
| 23 Тактика воздушного боя 3 28 Следование за объектом. Конструирование и программирование 3 30 Контроль скорости. П- регулятор 3 1 (за 4) Двухмоторная тележка 3 6 Следование по линии за объектом 3 11 Безаварийное движение. ВР Командная игра «Эстафета» 3 13 Объезд объекта. Слалом 3 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 2 Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | октябрь | 16 | | 3 | 27 |
| 28 Следование за объектом. Конструирование и программирование 3 30 Контроль скорости. П- регулятор 3 1 (за 4) Двухмоторная тележка 3 6 Следование по линии за объектом 3 11 Безаварийное движение. ВР Командная игра «Эстафета» 3 13 Объезд объекта. Слалом 3 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 21 | Летательные аппараты | 3 | |
| 28 программирование 3 3 3 3 3 3 3 3 3 | | 23 | Тактика воздушного боя | 3 | |
| 1 (за 4) Двухмоторная тележка 3 6 Следование по линии за объектом 3 11 Безаварийное движение. ВР Командная игра «Эстафета» 3 13 Объезд объекта. Слалом 3 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 28 | | 3 | |
| 6 Следование по линии за объектом 3 11 Безаварийное движение. ВР Командная игра «Эстафета» 3 13 Объезд объекта. Слалом 3 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 30 | Контроль скорости. П- регулятор | 3 | |
| ноябрь 11 Безаварийное движение. ВР Командная игра «Эстафета» 3 13 Объезд объекта. Слалом 3 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 1 (3a 4) | Двухмоторная тележка | 3 | |
| ноябрь 13 Объезд объекта. Слалом 3 24 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 6 | Следование по линии за объектом | 3 | |
| ноябрь 13 Объезд объекта. Слалом 3 24 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 11 | | 3 | |
| 18 Поворот за угол. Сглаживание 3 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | ноябрь | 13 | 1 1 | 3 | 24 |
| 20 Фильтр первого рода 3 25 Управление положением серводвигателей 3 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | | | 3 | |
| 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 20 | 1 , | | |
| 27 Подготовка к районным соревнованиям 3 2 ПД - регулятор с контролем скорости 3 декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 25 | Управление положением серводвигателей | 3 | |
| декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 27 | | 3 | |
| декабрь Раздел. Программирование на языке RobotC 27 | | 2 | ПД - регулятор с контролем скорости | 3 | |
| | декабрь | | | | 27 |
| | | 4 | Вывод на экран. | 3 | |

| ВР Встреча «Мой папа - программист» | | |
|---|-----|----|
| 9 Управление моторами. Встроенные энкодеры | 3 | |
| Графика на экране контроллера Работа с датниками | _ | |
| 11 Вывод графиков показаний на экран | . 3 | |
| 16 Подпрограммы: функции с параметрами | 3 | |
| 18 Массивы. Запоминание положений энкодера | 3 | |
| 23 Параллельные задачи | 3 | |
| 25 Воспроизведение положений энкодера | 3 | |
| 30 Конструирование LDD. Онлайн | 3 | |
| Релейный регулятор. Использование | | |
| 13 вспомогательных программ в алгоритмах. Разбивка | 3 | |
| программы на задачи | | |
| Запоминание пройденного пути в файл | | |
| 15 ВР Час общения по рассказу А.Азимова | a 3 | |
| январь 20 Возграмового по | | 18 |
| 20 Воспроизведение проиденного пути в фаил | 3 | 10 |
| Применение регуляторов (задачи стабилизации, | 3 | |
| поиска ооъекта, движение по заданному пути) | | |
| 27 Следование по линии. Пропорциональный регулятор | 3 | |
| 29 Следование по линии. Пропорциональный - | 3 | |
| дифференциальный регулятор | | |
| 3 Следование за объектом. Пропорциональный | 3 | |
| регулятор | | |
| 5 Следование вдоль стенки. Синхронное управление | 3 | |
| двигателями | | |
| Следование вдоль стенки. Пропорциональный - дифференциальный регулятор. ВР Квест «7 февраля | 3 | |
| февраль — Всемирный день робототехники» | 3 | 24 |
| 12 Управление положением серводвигателей | 3 | |
| 17 Перемещение манипулятора | 3 | |
| 19 Перемещение манипулятора. Дискретный регулятор | | |
| 24 Устойчивая передача данных | 3 | |
| 26 Режим джойстика | 3 | |
| 3 Множественный выбор | 3 | |
| 5 Конечный автомат | 3 | |
| Свободные темы. ВР Выставка «Роботы- мамины | | |
| 10 Своюдные темы. Вт Выставка «Сооты- мамины помощники», посвященная 8 марта | 3 | |
| 12 Свободные темы | 3 | |
| Раздал. Программирование и робототахника портинацию | | |
| март Эффективные конструкторские и программные | | 27 |
| 17 решения классических задач | 3 | |
| 19 Сложные конструкции: дифференциал | 3 | |
| 24 Транспортировщики | 3 | |
| 26 Манипуляторы. Сборка | 3 | |
| 31 Манипуляторы. Передвча. | 3 | |
| 2 Маневренные шагающие роботы | 3 | |
| 7 Транспортировка объектов | 3 | |
| апрель 9 Эстафета. Взаимодействие роботов | 3 | 27 |
| Эстафета. Взаимодействие роботов | 3 | |
| ВР Игра между группами Перворобот и РЭМ в | 3 | |

| | | рамках проекта наставничества | | |
|----------|------|--|---------|---------|
| | 16 | Шестиногий маневренный шагающий робот | 3 | |
| | 21 | Ралли по коридору. ПД- регулятор с контролем скорости | 3 | |
| | 23 | Ралли по коридору. Рулевое управление | 3 | |
| | 28 | Ралли по коридору с препятствиями | 3 | |
| | 30 | Скоростная траектория | 3 | |
| | 5 | Повторение | 3 | |
| | 7 | Передаточное отношение и ПД-регулятор | 3 | |
| | 12 | Рулевое управление и дифференциал | 3 | |
| | Pa | здел. Состязания роботов (Подготовка команд для уча | астия в | |
| | | состязаниях роботов) | | |
| | 14 | Повторение. ВР Презентация «Военная техника Победы» | 3 | |
| май | 19 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов. Повторение | 3 | 24 |
| | 21 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов. Повторение | 3 | |
| | 26 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов. Повторение | 3 | |
| | 28 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов. Повторение | 3 | |
| | 2 | Подведение итогов соревнований. Разбор и устранение ошибок и недочетов | 3 | |
| | 4 | Анкетирование. Итоговый контроль | 3 | |
| | 9 | Анкетирование. Итоговый контроль | 3 | |
| июнь | 11 | Презентация творческих работ ВР Киноурок на тему «Россия - моя Родина» | 3 | 21 |
| | 16 | Презентация «Мои достижения в этом учебном году» | 3 | |
| | 18 | Презентация «Мои достижения в этом учебном году» | 3 | |
| | 23 | Заключительное занятие | 3 | <u></u> |
| Итого ча | сов: | | 246 | 246 |

ПРИНЯТО Педагогическим советом протокол № $\underline{1}$ от $\underline{29.08.2025}$

УТВЕРЖДАЮ Директор______В.В.Худова приказ № <u>342</u> от <u>29 августа</u> 2025

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ

Сертификат: 00bc4e2eafb2c55310f495d58a116f5d6e Владелец: Худова Виктория Валентиновна Действителен: с 10.03.2025 по 03.06.2026

Рабочая программа дополнительной общеразвивающей программы

«Робототехника и электромоделирование»

Год обучения - 1 № группы –5 СТО

Разработчик:

Корнильева Наталья Юрьевна, педагог дополнительного образования

Задачи:

Обучающие:

- ознакомить с основными принципами механики, основами робототехники, с основами программирования в компьютерной среде программирования Трик-студио;
- сформировать систему знаний, умений, навыков необходимых для изготовления простых действующих роботов;

Развивающие:

- совершенствовать познавательные способности; умения самостоятельно приобретать знания, развивать навыки исследовательской деятельности применять их на практике;
- формировать мотивации успеха и достижений, творческой самореализации на основе организации предметно-преобразующей деятельности;
- развивать основные процессы умственной деятельности (анализ, синтез, индукция, дедукция), умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений, индивидуальные способности ребенка;

Воспитательные:

- воспитывать гражданина, ответственного за технологическую независимость своей Родины;
- воспитывать настойчивость, целеустремлённость и ответственность в достижении результатов;
- сформировать и развить навыки технической культуры; создать условия для самореализации учащихся;
 - формировать навыки общей культуры труда: трудолюбие, аккуратность;
 - способствовать профессиональному самоопределению подростков;
- углублять эстетическое воспитание за счет изготовления изделий, отвечающих эстетическим нормам.

Содержание программы

| TEMA | ТЕОРИЯ | ПРАКТИКА |
|---|---|--|
| 1.Вводное занятие. Охрана труда. Пожарная безопасность | -Знакомство с программой; -требование к занятиям; -правила поведения; -правила техники и пожарной безопасности. | -просмотр литературы, обсуждение инструкций; |
| 2.Знакомство с конструктором. | -Введение. Что такое «Робот». Роботы вокруг нас; -знакомство с конструктором «Лего». Детали наименование и способы их соединения. Конструкция; -основные свойства конструкции при ее построении. Ознакомление с принципами описания конструкции; -понятие о простых механизмах и их разновидностях. Прочность конструкции и способы | -самая высокая башня; -дидактическая игра «Знай детали ЛЕГО»; -конструкция «Мост»; -конструирование рычажных моделей механизмов; -построение сложных моделей по теме «Рычаги»; -игра «Волчок». Построение механизма для раскручивания волчка. Мультипликатор; -игра «Силовая крутилка»; -построение редуктора, развивающего наибольшую |

| | T | |
|---------------------|--|--|
| | повышения прочности; | тяговую силу; |
| | -механическая передача. | |
| | Понятие и виды передачи. | |
| | Изменение направления | |
| | вращения. Угловая скорость и | |
| | тяговая сила. Паразитные | |
| | шестеренки, трение; | |
| | –передаточное отношение. | |
| | Ведущая и ведомая шестерня. | |
| | = | |
| | Передаточное отношение как | |
| | отношение угловых скоростей, | |
| | как отношение количества | |
| | зубцов на шестеренках; | |
| | –повышающая передача; | |
| | –понижающая передача. | |
| 3. Трехмерное | Создание трехмерных моделей | -Зубчатая передача; |
| моделирование | конструкций из Lego. Введение | простейшие модели. |
| | в виртуальное конструирование. | простепние модели. |
| 4. Моторные | -Электродвигатель с | Простейшая одномоторная |
| механизмы | редуктором; | тележка (переднеприводная, |
| MCAUTHSWIDI | • • • | заднеприводная); |
| | -понижение и повышение | 1 |
| | передачи; | преодоление препятствий; |
| | -силовые механизмы. Центр | – соревнования: «Сдвинуть |
| | тяжести. Сцепление с | гору», «Перетягивание каната»; |
| | поверхностью. Полный привод; | бампер. Робот-жук. |
| | –шагающий механизм; | соревнования: «Сумо», |
| | –шагающие роботы; | «Царь горы»; |
| | -возвратно-поступательное | одномоторная тележка; |
| | движение. Кривошипно- | – маятник Капицы. |
| | шатунный механизм; | Marian Taningsi |
| | повышающая передача; | |
| | ± · · · · · · · · · · · · · · · · · · · | |
| | –повышающая передача; | |
| | -вибрационная стабилизация | |
| | маятника в неустойчивом | |
| | верхнем положении. | |
| 5.Введение в | -Знакомство с контроллером | -Стандартные конструкции |
| робототехнику. | EV3; | роботов: колесные и |
| Основы управления | -встроенные программы; | гусеничные; |
| роботом. | –программирование. Решение | –двухмоторная тележка; |
| | простейших задач. | -скоростная тележка; |
| | 1 | –элементарные действия; |
| | | – передвижение и повороты по |
| | | времени и по энкодеру; |
| | | 1 - |
| 6 Drayers | | –путешествие по комнате. |
| 6. Элементы | -история освоения | -Практические занятия с |
| электрической цепи. | электрической энергии; | применением электронного |
| Электродвигатель | –источники тока. Батарейки и | конструктора «Знаток»; |
| | аккумуляторы | -отработка приемов |
| | -электрическая цепь и ее схема. | пользования |
| | Условные обозначения на | электромонтажными |
| | электрических схемах; | инструментами; |
| | | |

| | | 1 | | |
|--------------------|-------------------------------|---|--|--|
| | -правила безопасной работы с | -отводы, сращивание, спайка, | | |
| | электроустановками и при | и изоляция проводов в местах | | |
| | выполнении электромонтажных | соединений. | | |
| | работ. | –практические занятия с | | |
| | – Понятие о проводниках и | применением электронного | | |
| | изоляторах (диэлектриках); | конструктора «Знаток» опыты, | | |
| | –Допустимый ток в проводе; | изучение свойств; | | |
| | -электромагнит и его | -геркон. Способы | | |
| | применение в | применения. Гаражные ворота; | | |
| | электротехнических | -чтение электрических схем. | | |
| | устройствах; | | | |
| | -краткая история | | | |
| | электрических двигателей; | | | |
| 7.Программирование | Цикл. Ветвление, параллельные | -Кегельринг; | | |
| и робототехника | задачи. Составление программ | -следование по линии; | | |
| | для классических соревнований | –поиск выхода из лабиринта. | | |
| | в робототехнике | –шагоход. | | |
| 8. Состязания | Изучение регламентов | Подготовка команд для участия | | |
| роботов. | | в состязаниях роботов | | |
| Повторение. | | различных уровней. | | |
| Итоговый контроль | | Итоговый контроль | | |
| | | (презентация творческих | | |
| | | работ). Анкетирование. | | |

Планируемые результаты

Предметные:

- уметь:
- выполнять простые электротехнические работы, пользоваться электродвигателями и электроизмерительными приборами;
- изготавливать модели роботов согласно алгоритму действий, создавать LDD модели и воплощать замысел, проводить эксперименты на определение прочности конструкции, устойчивости модели;
 - знать:
- правила техники безопасности; правила работы с конструктором LEGO EV3 Mindstorms;
- принципы работы датчиков: касания, освещённости, расстояния, знать блоки компьютерной программы: дисплей, движение, цикл, блок датчиков, блок переключателей;

Метапредметные:

- формирование у учащихся стремления к получению качественного законченного результата;
 - развитие мелкой моторики, внимательности, аккуратности и изобретательности;
- исследовательский подход к решению задач, поиск аналогов, анализ существующих решений;
- умение находить необходимые для работы информационные ресурсы, оценивать полезность, достоверность, объективность найденной информации,
- повышение своего образовательного уровня и уровня готовности к продолжению обучения по выбранной образовательной траектории.

- умение ставить задачу, планировать деятельность и оценивать результат, бережно относиться к материалам, содержать свои рабочие места и конструктор в порядке;
 - развитие креативного мышления и пространственного воображения;

– приобретение опыта творческого общения;

КАЛЕНДАРНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН

реализации дополнительной общеразвивающей программы «Робототехника и электромоделирование» на 2025/2026 учебный год, группа СТО5 (понедельник-суббота)

| | 1 | группа СТО5 (понедельник-суббота) | | |
|----------|-------|--|---------------------|---------------------|
| Месяц | Число | Раздел программы | Количество часов | Итого часов в месяц |
| | 1 | Знакомство с программой. Вводный инструктаж по охране труда и по пожарной безопасности. Правила поведения в центре. ИОТ-58-2020, ИОТ-63-2022 | 2 | 18 |
| | 6 | BP. Киноурок, приуроченный к Дню начала блокады Ленинграда | 2 | |
| | 8 | Детали назначение, наименование, способы соединения. Башня | 2 | |
| Сентябрь | 13 | Шарнирное соединение. Захват | 2 | |
| | 15 | Понятие о простых механизмах и их разновидностях | 2 | |
| | 20 | Передаточное отношение. Ведущая и ведомая шестерня. Повышающая передача | 2 | |
| | 22 | Паразитные шестерни. Соосный редуктор с картером | 2 | |
| | 27 | Понижающая передача - мультипликатор | 2 | |
| | 29 | Введение в виртуальное конструирование | 2 | |
| | 4 | ВК. Проект «Мои любимые книги» | 2 | |
| | 6 | Механическая передача. Изготовление редуктора. 1x15,1x32,1x75 | 2 | |
| | 11 | Одномоторная тележка. Центр тяжести. Сцепление с поверхностью | 2 | 16 |
| Октябрь | 13 | Знакомство с микроконтроллером EV3. Программное обеспечение Трик-студио | 2 | |
| | 18 | Тягловые машины. Полноприводная тележка | 2 | |
| | 20 | Механическое сумо. Основные принципы построения робота | 2 | |
| | 25 | Работа с наборами конструкторов | 2 | |
| | 27 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 1 | Двухмоторная тележка. Сборка робота по инструкции | 2 | |
| | 3 | Преодоление препятствий. Элементарные действия. Точные повороты на время | 2 | |
| | 8 | ВР. Викторина «Народы России» | 2 | 18 |
| Ноябрь | 10 | Команды низкого и высокого уровня. Цикл. Ветвление | 2 | |
| | 15 | Реакция на черную линию. Танец в круге | 2 | |
| | 17 | Кегельринг для начинающих | 2 | |
| | 22 | Скоростная одномоторная тележка | 2 | |
| | 24 | Исполнительные устройства. Команды действия и ожидания | 2 | |
| | 29 | Стандартные конструкции роботов. Колесные, гусеничные | 2 | |
| Декабрь | 1 | Выполнение упражнений в среде ТРИК по теме | 2 | 18 |

| | | «Точные повороты» | | 7 |
|---------|----|--|---------------|----|
| | | Датчики. Обратная связь. Парковка. Копирование | 2 | |
| | 6 | действий. Определение и контроль расстояния | 2 | |
| | 8 | Движение по линии. Двухпозиционный релейный регулятор | 2 | |
| | 13 | ВК. Проект «Мой город» | 2 | |
| | 15 | Реакция на освещенность. Порт View | 2 | |
| | 20 | Рассчет значения grey | 2 | |
| | 22 | Линия релейный регулятор | 2 | |
| | 27 | Свободное конструирование | 2 | |
| | 29 | ВР. Киноурок «Снятие блокады Ленинграда» | 2 | |
| | 10 | Калибровка датчика. Отображение текста | 2 | |
| | 12 | Реакция на цвет | 2 | = |
| | 17 | Датчик оборотов. Энкодер | 2 | 1 |
| | 19 | Счетчик касаний | 2 | |
| Январь | 24 | Задержка срабатывания. Кнопки NXT и EV3 | $\frac{2}{2}$ | 14 |
| | | | 2 | |
| | 26 | Источники питания. Батарейки и аккумуляторы Электрическая цепь и ее схема. Понятие о | <u> </u> | |
| | 31 | проводниках и изоляторах (диэлектриках) | 2 | |
| | 2 | ВР. Творческая мастерская «23 февраля» | 2 | |
| | | Условные обозначения элементов | | - |
| | 7 | электротехнических устройств на электрических | 2 | |
| | | схемах | 2 | |
| | 9 | Электромагнит и его применение в | 2 | |
| | | электротехнических устройствах | 2 | |
| Февраль | 14 | Геркон. Способы применения. Гаражные ворота | 2 | 14 |
| | 16 | История электродвигателя | 2 | |
| | 21 | Устройство электродвигателя постоянного тока. Правила его включения | 2 | |
| - | 28 | Составление линейных программ с использованием датчиков касания и освещенности | 2 | |
| | 2 | Цикл с итерациями, подсчет повторений в бесконечном цикле | 2 | |
| | 7 | Алгоритм с ветвлением. Условие if . Параллельные задачи | 2 | |
| | 14 | Составление программ для классических соревнований в робототехнике | 2 | |
| Mont | 16 | Выполнение упражнений по теме | 2 | 16 |
| Март | 21 | Движение по линии с одним датчиком. | 2 | 10 |
| | | Трехпозионный релейный регулятор | 2 | |
| | 23 | Движение по линии с одним датчиком. | 2 | 7 |
| | | Пропорциональный регулятор | <i>L</i> | |
| | 28 | Движение по линии с двумя датчиками | 2 | |
| | | Пропорциональный регулятор | | |
| | 30 | ВР. Творческая мастерская «8 марта» | 2 | |
| Апрель | 4 | Движение по линии с одним датчиком (соревнования) | 2 | |
| | 6 | Движение по линии с двумя датчиками, (соревнования) | 2 | 16 |

| | 11 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов | 2 | |
|--------|----|---|-----|-----|
| | 13 | Путешествие по комнате | 2 | |
| | 18 | ВР. Проект «День космонавтики» | 2 | |
| | 20 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов различных уровней | 2 | |
| | 25 | Выполнение упражнений по теме | 2 | |
| | 27 | Подпрограммы | 2 | |
| | 2 | Свойства подпрограмм | 2 | |
| | 4 | Маятник Капицы. Вибрационная стабилизация маятника в неустойчивом верхнем положении | 2 | |
| | 11 | Шагающие одномоторные роботы. Возвратно-поступательное движение | 2 | 16 |
| Май | 16 | Четырехногий шагооход | 2 | |
| | 18 | ВР. Проект «День Победы» | 2 | |
| | 23 | Шестиногий шагоход. Сборка | 2 | |
| | 25 | Шестиногий шагоход. Синхронизация | 2 | |
| | 30 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов различных уровней | 2 | |
| | 1 | Подготовка команд для участия в состязаниях роботов различных уровней | 2 | 18 |
| | 6 | Подведение итогов соревнований. Разборка роботов | 2 | |
| | 8 | ВР. Виртуальная выставка «День России» | 2 | |
| Июнь | 13 | Презентация работ «Мои достижения в этом учебном году» | 2 | |
| | 15 | Презентация работ «Мои достижения в этом учебном году» | 2 | |
| | 20 | Свободное конструирование | 2 | 1 |
| | 22 | Свободное конструирование | 2 |] |
| | 27 | Свободное конструирование | 2 | 1 |
| | 29 | Итоговое занятие | 2 | |
| итого: | • | | 164 | 164 |