РАБОЧАЯ ПРОГРАММА КУРСА ВНЕУРОЧНОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ «РОБОТЕХНИКА» На 2023 – 2024 УЧЕБНЫЙ ГОД

Пояснительная записка

Программа курса внеурочной деятельности МАОУ СШ 59 «Перспектива» г.Липецка под названием «Робототехника» (далее – Программа) отнесена к программам технической направленности.

<u>Тип (статус) Программы</u> — модифицированная. Составлена на основе методического пособия Злаказова А.С. «Уроки Лего-конструирования в школе» и УМК Халамова В.Н. и др. «Образовательная робототехника во внеурочной деятельности».

Уровень усвоения Программы – общекультурный

Возраст обучающихся – 4-15 лет

Форма обучения – очная.

Сроки реализации Программы – 2 года.

Данная Программа разработана в соответствии со следующими нормативноправовыми документами:

- Федеральный Закон от 29.12.2012 № 273-ФЗ «Об образовании в Российской Федерации» (∂ *алее* № 273-ФЗ);
- Порядок организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам (утвержден приказом Министерства просвещения Российской Федерации от 09.11.2018 № 196);
- Распоряжение Правительства РФ от 29.05 2015 г. № 996-р «Об утверждении Стратегии развития воспитания в Российской Федерации на период до 2025 года»;
- Концепция развития дополнительного образования детей (утверждена распоряжением Правительства РФ от 04.09.2014 г. № 1726-р);
- Постановление Правительства Российской Федерации от 8 октября 2020 года N 1631;
- Устав МАОУ СШ № 59 «Перспектива» г. Липецка;
- Лицензия МАОУ СШ № 59 №Перспектива» г.Липецка на образовательную деятельность;

Робототехника в современном мире стала занимать существенное место в образовании, подобно тому, как информатика появилась в конце прошлого века и потеснила обычные предметы. Возможность прикоснуться к неизведанному миру роботов для современного ребенка является очень мощным стимулом к познанию нового, преодолению инстинкта потребителя и формированию стремления к самостоятельному созиданию. При внешней привлекательности поведения, роботы могут быть содержательно наполнены интересными и непростыми задачами, которые неизбежно встанут перед юными инженерами.

Программа внеурочной «Робототехника» курса деятельности неизбежно изменит картину восприятия учащимися технических дисциплин, переводя их из разряда умозрительных в разряд прикладных. Знания простейших механических принципов расчета алгоритмов, их автоматического функционирования под управлением послужат программируемых контроллеров, хорошей почвой последующего освоения сложного теоретического материала на уроках математики или физики.

программы Новизна заключается В применении специально разработанной системы междисциплинарных связей, которая обеспечивает интеграцию основных образовательных программ общего образования и дополнительных общеобразовательных программ направлению ПО робототехника, 3Д-моделирование, программирование. В программе используются методы решение задач и практических заданий проблемных ситуаций технических объектов. Инновационную создании при направленность программы обеспечивает соединение конструкторской и практико-ориентированной деятельности учащихся с нацеленностью на результат и использование современных технологий.

Актуальность программы обусловлена социальным заказом. По данным Международной федерации робототехники, прогнозируется резкое увеличение оборота отрасли. Hac ежедневно знакомят роботизированными устройствами в домашнем секторе, в медицине, в общественном секторе и на производстве. Это – инвестиции в будущие рабочие места. Сейчас в России наблюдается острая нехватка инженерных кадров, а это серьезная проблема, тормозящая развитие экономики страны. Необходимо вернуть интерес детей и подростков к научно-техническому творчеству. Полученные на занятиях знания становятся для учащихся необходимой теоретической и практической основой их дальнейшего техническом творчестве, выборе будущей профессии, определении жизненного пути. Овладев же навыками творчества сегодня, они в дальнейшем сумеют эффективно применить их в своей жизни. Данная программа помогает раскрыть творческий потенциал учащихся, определить их резервные возможности, осознать себя в окружающем мире, способствует формированию стремления стать конструктором, технологом, исследователем, изобретателем.

Содержание данной программы построено таким образом, что учащиеся под руководством педагога могут не только создавать роботов посредством конструкторов (на основе наборов LEGO EDUCATION 9580 WEDO и , LEGO Education 45300 WeDo 2.0, РЕСУРСНЫЙ НАБОР WEDO, LEGO EDUCATION 9686, LEGO MINDSTORMS EV3), следуя предлагаемым пошаговым инструкциям, но и, проводя эксперименты, узнавать новое об окружающем их мире, доказывать выдвинутые гипотезы.

Педагогическая целесообразность программы объясняется ориентацией на результаты образования, которые рассматриваются на основе практико-технического подхода. Данная программа предлагает использование образовательных конструкторов и аппаратно-программного обеспечения как инструмента для обучения детей конструированию, моделированию и компьютерному управлению. Воплощение авторского замысла в автоматизированные модели и проекты особенно важно для учащихся, у которых наиболее выражена конструкторская деятельность.

Формы организации работы по программе:

- занятия теоретического характера;
- занятия практического характера;
- проведение творческих практических работ;
- соревнования, выставки; конкурсы.

Цель и задачи Программы

Цель программы: Сформировать творческие способности учащихся к самостоятельному проектированию, наладке и сборке робототехнических устройств, с последующим их участием в соревнованиях различного уровня.

Задачи программы: Образовательные:

- познакомить с историей развития и передовыми направлениями робототехники;
- научить проводить экспериментальные исследования с оценкой (измерением) влияния отдельных факторов, а также научить анализировать результаты и находить новые решения;
- сформировать представление о правилах безопасного поведения при работе с электротехникой, инструментами, необходимыми при конструировании робототехнических моделей;
- формирование профессиональной ориентации учащихся.

Развивающие:

- мотивировать к изучению наук естественнонаучного цикла: физики, информатики (программирование и автоматизированные системы управления) и математики;
- ориентировать на инновационные технологии и методы организации практической деятельности в сферах общей кибернетики и роботостроения;
- развивать образное мышление, конструкторские способности учащихся;
- развивать умение довести решение задачи от проекта до работающей модели;
- развивать продуктивную конструкторскую деятельность: обеспечить освоение учащимися основных приёмов сборки и программирования робототехнических средств;
- развивать умение постановки технической задачи, собирать и изучать нужную информацию, находить конкретное решение задачи и осуществлять свой творческий замысел.

Воспитательные:

- привить трудолюбие, аккуратность, самостоятельность, ответственность, активность, стремление к достижению высоких результатов;
- формировать навыки сотрудничества: работа в коллективе, в команде, малой группе (в паре);
- формировать потребность в творческом и познавательном досуге;
- формировать мотивацию к здоровому образу жизни;
- воспитание волевых качеств личности.

Отличительная особенность. Программа ориентирована на развитие творческого, креативного мышления и профессионального самоопределения учащихся через обучение конструкторской деятельности.

Знакомит учащихся с инновационными технологиями в области робототехники, помогает ребёнку адаптироваться в образовательной и социальной среде. Для реализации программы используется метод дифференцированного обучения, основанный на принципах преемственности. Освоение программы происходит в основном в процессе практической творческой деятельности.

Обучение опирается на следующие принципы:

- постепенности и последовательности (от простого к более сложному);
- доступности материала (соответствие возрастным возможностям учащихся);
- возвращения к пройденному материалу на более высоком исполнительском уровне;
- поиска, путем максимального развития каждого участника коллектива (индивидуальный подход);

• преемственности (передача опыта от старших к младшим).

Учебный план реализации Программы

Программа «Робототехника» рассчитана на 4 года обучения учащихся в возрасте от 4 до 15 лет

Занятия 1 года обучения проводятся 2 раза в неделю по 1 часу, недельная нагрузка (72 часа в год).

Занятия 2 года обучения проводятся 2 раза в неделю по 1 часу, недельная нагрузка (74 часа в год).

Занятия 3 года обучения проводятся 2 раза в неделю по 1 часу, недельная нагрузка (74 часа в год)

4 год обучения рассчитан на закрепление пройденного материала и участие в олимпиадах, конкурсах. Ведётся индивидуальная работа с учащимися в небольших группах. Проводятся 2 раза в неделю по 1 часу, недельная нагрузка (74 часа в неделю), включая участие в олимпиадах и конкурсах.

На полное освоение программы требуется 294 часов, включая индивидуальные консультации, практикумы, тренинги, экскурсии.

Адресат программы – учащиеся, проявляющие интерес к робототехнике, не имеющие противопоказаний по здоровью.

Представленная программа рассчитана на любой социальный статус учащихся, имеющих различные интеллектуальные, технические, творческие способности.

Набор в группы осуществляется без специальной подготовки, от учащихся не требуется специальных знаний и умений. Педагог проводит небольшое тестирование на выявление развивающихся и предметных навыков.

Формы и режим занятий:

- вводные занятия;
- регулярные групповые занятия;
- индивидуальные занятия;
- открытые занятия;
- конференции, соревнования, конкурсы, выставки;
- беседы (тематические, а также по технике безопасности);

Учебный план

№ п/п	Наименование разделов курса		Соличест кад. час		Форма аттестации/ контроля					
		всего	теорет	Практ.						
	1 год обучения									

Содержание программы

Первый год обучения:

1. Вводное занятие.

Знакомство с программой работы объединения, расписанием занятий. Цели и задачи обучения. Знакомство с правилами охраны труда, правилами пожарной и электробезопасности.

Рассказ о направлениях: научно-исследовательская деятельность, научно-техническое творчество, спортивная робототехника. Конструкторы и «самодельные» роботы.

2. Устройство, сборка и программирование простейших механизмов.

Знакомство с деталями наборов LEGO EDUCATION 9580 WEDO и LEGO EDUCATION 9585 РЕСУРСНЫЙ НАБОР WEDO.

Понятие «программа», «алгоритм». Понятие «среда программирования», «логические блоки». Показ написания простейшей программы для робота.

Практическая работа. Сборка и программирование моделей «Танцующие птицы», «Обезьянка-барабанщица», «Нападающий», «Вратарь», «Умная вертушка», «Спасение самолета», «Спасение от великана», «Порхающая птица», «Голодный аллигатор».

3. Технология и физика (на основе набора, LEGO Education 45300 WeDo 2.0).

Знакомство с деталями набора LEGO EDUCATION 9686 «Технология и физика». Изучение основ механики, пневматики и электричества.

Определение понятий: «машина», «механизм», «лабораторный опыт», «постановка эксперимента».

Принципы действия простых механизмов. Рычаги. Виды рычагов. Использование шестерен. Виды зубчатых передач Виды ременных передач. Тележки. История колеса. Одномоторная тележка. Полноприводная тележка. Тележка с автономным управлением. Тележка с изменением передаточного отношения. Проведение опытов с тележкой с изменением передаточного отношения.

Практическая работа. Сборка моделей: «Шагающий робот»,- «Маятник Капицы».

Шкивы. Область применения. Башенные краны.

Часовые механизмы. Область применения. Маятниковые часы.

Проведение конкурса «Автомобиль будущего».

4. Технология и физика. Пневматические приводы (на основе набора LEGO EDUCATION 9686).

Знакомство с деталями набора LEGO EDUCATION 9641 «Пневматика». Техника безопасности при работе с конструктором. Изучение основ пневматики.

Определение понятий: «давление», «сообщающиеся сосуды», «компрессор», «рисивер», «пневмоцилиндр».

Практическая работа Сборка моделей: «Рычажный подъемник», «Пневматический захват», «Штамповочный пресс», «Манипулятор «рука».

5. Возобновляемые источники энергии.

Знакомство с деталями набора LEGO EDUCATION 9688 «Возобновляемые источники энергии». Техника безопасности при работе с конструктором.

Изучение основ электричества. Определение понятий: «энергия», «электрический ток», «сила тока», «напряжение», «генератор электрической энергии».

Практическая работа. Сборка моделей: «Ветрогенератор», «Солнечная батарея».

Анализ эффективности генерации электрической энергии в зависимости от внешних условий.

6 – Итоговое занятие.

Рефлексия полученных знаний. Подведение итогов выступления на конкурсах и соревнованиях. Обсуждение летних заданий и планы на следующий учебный год.

Второй год обучения

1. Вводное занятие.

Постановка цели и задач, обсуждение планов на предстоящий учебный год. Рассказ о составе роботизированных систем. Классификация исполнительных механизмов, датчиков. Особенности программирования контроллера.

2. Устройство и сборка робототехнических устройств.

Знакомство с деталями набора LEGO MINDSTORMS EV3. Техника безопасности при работе с конструктором.

Определение понятий: «робот», «робототехника», «контроллер», «датчик», «шаговый двигатель».

Знакомство с элементами конструктора:

- конструкционные материалы;
- колеса;
- дифференциал;
- соединительные элементы.

Знакомство с электронными компонентами и их использование:

- модуль EV3 с батарейным блоком;
- датчики: ультразвуковой (датчик расстояния), касания, звука микрофон, освещенности;
- соединительные кабели разной длины для подключения датчиков и сервоприводов к NXT и USB — кабели для подключения NXT к компьютеру.

Практическая работа. Сборка штатной модели роботизированной тележки и изучение основ программирования с помощью интерфейса контроллера EV3.

3.Основы программирования контроллера EV3.

Знакомство со средой программирования LEGO® MINDSTORMS® Education EV3.

Определение понятий: «проект», «программа проекта», «интерфейс подключения», «память контроллера».

Изучение правил формирования структуры хранения разрабатываемых программ. Изучение понятий: «цикл», «ветвление», «режим ожидания».

Практическая работа. Составление блок-схем стандартных алгоритмов для управления роботом.

Изучение программных блоков:

- блоки действий;
- блоки выполнения программ;
- блоки датчиков;
- блоки операций над данными;
- блоки модернизации.

Написание и отладка программ по ранее составленным алгоритмам.

4.Создание и программирование стандартных моделей роботов.

Сборка и изучение программ моделей:

- робот GRIPP3R для поднятия грузов;
- принтер баннеров (**BANNER PRINT3R**);
- электрическая гитара (**EL3CTRIC GUIT**AR);
- робот погрузчик(**Bobcat**®);
- робот-помощник для перемещения по линиям разного цвета при помощи датчика освещенности (EV3MEG).

5.Подготовка к состязаниям роботов

Работа в Интернете. Изучение правил основных видов спортивных соревнований:

- траектория-первый шаг;
- траектория-алгоритм;
- кегельринг-первый шаг;
- кегельринг-квадро;
- сумо-маневрирование;
- сумо-шагающие роботы;
- лабиринт;
- кратеры.

Практическая работа. Сборка, настройка индивидуальных моделей спортивных роботов.

Проведение внутренних отборочных соревнований.

Анализ достоинств и недостатков собранных моделей.

6.Итоговое занятие.

Рефлексия полученных знаний. Подведение итогов выступления на конкурсах и соревнованиях. Обсуждение летних заданий и планов на следующий учебный год.

Планируемые результаты

Планируемые результаты 1 года обучения Личностные:

- имеет устойчивый интерес к правилам здоровьесберегающего и безопасного поведения;
- старается вести себя сдержанно и спокойно, умеет правильно, культурно выражать свои эмоции и чувства;
- готов к саморазвитию через участие в соревнованиях и конкурсах по робототехнике.

Развивающие:

- развита образная память и внимательность, умение идти от простого к сложному, двигаться вперед в познании;
- развита творческая активность и интерес к здоровому образу жизни;
- развита познавательная активность.

Социальные:

- умеет пользоваться приемами коллективного творчества;
- сформировано эстетическое восприятие мира и доброе отношение к окружающим.

Предметные:

- знает основные приемы конструирования роботов;
- знает основные алгоритмические конструкции и умеет использовать их для построения алгоритмов;
- знает конструктивные особенности различных роботов, сооружений и механизмов.

Познавательные:

• умеет работать с литературой и другими источниками информации; умеет самостоятельно определять цели своего обучения.

Регулятивные:

- умеет соотносить свои действия с планируемыми результатами, осуществлять контроль своей деятельности в процессе достижения результата;
- умеет определять способы действий в рамках предложенных условий и требований, корректировать свои действия в соответствии с изменяющейся ситуацией;

Коммуникативные:

- умеет выдвигать идеи в технологии «мозгового штурма»;
- умеет организовать учебное сотрудничество и совместную деятельность с педагогом и сверстниками; работать индивидуально и в группе, контактировать со сверстниками.

Планируемые результаты 2-го года обучения Личностные:

- знает и понимает, что культура здоровья, является частью общечеловеческой культуры, обеспечивает человека социальной устойчивостью;
- готовность к саморазвитию и личное участие в создании робототехнических объектов;
- воспитание гражданственности и патриотизма через участие в тематических мероприятиях;
- формирование культуры поведения, умения правильно, культурно выражать свои эмоции и чувства.

Развивающие:

- развита технологическая память, умение предлагать самостоятельные конструкции;
- развитие познавательной активности.

Социальные:

- умеет культурно вести себя в общественных местах в соответствии с обстоятельствами, радоваться совместным действиям со сверстниками и общему результату;
- умеет пользоваться приемами коллективного творчества;
- осознаёт свою социальную значимость;
- сформирована культура общения;

Предметные:

- знает основные приемы конструирования роботов;
- знает основные алгоритмические конструкции и умеет использовать их для построения алгоритмов;
- знает конструктивные особенности различных роботов, сооружений и механизмов:
- знает особенности языка программирования контроллера EV3;
 - знает устройство и принцип работы LEGO EDUCATION 9580 WEDO, LEGO Education 45300 WeDo 2.0;
- знает интерфейсы подключения к LEGO EDUCATION 9580 WEDO, LEGO Education 45300 WeDo 2.0 исполнительных механизмов и датчиков;
- знает основы программирования стандартных моделей роботов;
- умеет создавать действующие модели роботов, отвечающих потребностям конкретной задачи;

• умеет самостоятельно решать технические задачи в процессе конструирования роботов.

Познавательные:

• умеет вести поиск, сбор и обработка информации в сети Интернет и других источниках информации; умеет самостоятельно определять цели своего обучения.

Регулятивные:

- умеет соотносить свои действия с планируемыми результатами, осуществлять контроль своей деятельности в процессе достижения результата;
- умеет определять способы действий в рамках предложенных условий и требований, корректировать свои действия в соответствии с изменяющейся ситуацией;

Коммуникативные:

- умеет выдвигать идеи в технологии «мозгового штурма» и обсуждать их;
- умеет организовать учебное сотрудничество и совместную деятельность с педагогом и сверстниками; работать индивидуально и в группе.

Условия реализации Программы

Условия набора обучающихся в коллектив: принимаются все желающие.

Комплектование объединения производится с учетом возрастных особенностей, способностей, подготовленности. Обучающиеся, поступающие на Программу, проходят собеседование, направленное на выявление их индивидуальности и склонности к выбранной деятельности.

Методы контроля и управления образовательным процессом - это наблюдение педагога в ходе занятий, анализ подготовки и участия членов коллектива в мероприятиях, оценка членов жюри, анализ результатов выступлений на различных областных, всероссийских мероприятиях, конкурсах соревнованиях. Принципиальной установкой выставках, И (занятий) является отсутствие назидательности программы прямолинейности в преподнесении нового материала.

При работе по данной программе вводный (первичный) контроль проводится на первых занятиях с целью выявления образовательного и творческого уровня обучающихся, их способностей. Он может быть в форме собеседования или тестирования. Текущий контроль проводится для определения уровня усвоения содержания программы. Формы контроля - традиционные: конференция, фронтальная и индивидуальная беседа, выполнение дифференцированных практических заданий, участие в

конкурсах и выставках научно-технической направленности т.д.

Формы занятий - фронтальные, индивидуальные, групповые, с учетом индивидуального подхода, возможностей и интересов учащихся.

Материально-техническое обеспечение

- светлый, просторный компьютерный класс для занятий;
- двухместные парты и стулья в соответствии с требованиями СанПиН;
- специальные шкафы под компьютеры и оргтехнику;
- наличие компьютерной и мультимедийной техники: ноутбуки, проектор, экран, доска.
- наборы: LEGOWeDo, LEGOWeDo 2.0, набор ресурсный для LEGOWeDo, набор «Технология и физика», набор «Возобновляемые источники энергии», набор «Пневматика», набор базовый EV3, набор ресурсный EV3.
- возможности для документальной видео и фотосъемки.

Формы и виды аттестации

образовательного Аттестация учащихся неотъемлемая часть процесса, позволяющая реальную всем его участникам оценить научно-технической творческой результативность совместной И деятельности.

Промежуточная (итоговая) аттестация – оценка качества усвоения учащимися содержания программы по итогам очередного учебного года (завершения обучения по программе), осуществляется оценка уровня Формы промежуточной (итоговой) достижений учащихся. аттестации: индивидуальная конференция, фронтальная И беседа, выполнение дифференцированных практических заданий, конкурсах и участие в выставках научно-технической направленности, тестирование.

Промежуточная (итоговая) аттестация

Срок проведения: май.

Цель: оценка роста качества исполнительского мастерства за учебный год (промежуточная аттестация) и за весь период обучения (итоговая аттестация).

Форма проведения: практическое задание, контрольное занятие, отчетные мероприятия (соревнования, конкурсы и т.д.).

Содержание аттестации. Сравнительный анализ качества выполненных работ начала и конца учебного года (выявление роста качества исполнительского мастерства).

Форма оценки: уровень (высокий, средний, низкий).

Оценочные материалы

Оценочный лист результатов аттестации учащихся 1 год обучения

- 1. Входной контроль
- 2. Срок проведения: сентябрь
- 3. Цель: исследования имеющихся навыков и умений у учащихся.
- 4. Форма проведения: собеседование, тестирование, практическое задание.
- 5. Форма оценки: уровень (высокий, средний, низкий).
- 6. Критерии оценки уровня: Положительный или отрицательный ответ.

№	Параметры оценки	Критерии оценки		
		Высокий уровень	Средний уровень	Низкий уровень
1.	Технология	Соблюдение всех технологических приемов	Допущены единичные нарушения технологии	Несоблюдение технологии
2.	Воплощение технического образа	Технический образ воплощен в работе	Неубедительное воплощение технического образа в работе	Отсутствие в работе творческого замысла
3.	Личностный рост (на основе наблюдений педагога)	Самостоятельность в работе, дисциплинированн ость, аккуратность, умение работать в коллективе, тщательность проработки изделий, развитие фантазии и твор. потенциала	Слабая усидчивость, неполная самостоятельность в работе	Неусидчивость, неумение работать в коллективе и самостоятельно
4.	Личные достижения (участие в различных конкурсах, выставках, соревнования х)	Участие	Не учитывается	Не учитывается

Оценочный лист результатов аттестации учащихся 2 год обучения

- 1. Входной контроль
- 2. Срок проведения: сентябрь

- 3. Цель: исследования имеющихся навыков и умений у учащихся.
- 4. Форма проведения: практическое задание на более углубленном уровне.
- 5. Форма оценки: уровень (высокий, средний, низкий).

6. Критерии оценки уровня: Положительный или отрицательный ответ.

No	Параметры	Критерии оценки		•
	оценки	Высокий уровень	Средний уровень	Низкий уровень
1.	Технология	Соблюдение всех технологических приемов	Допущены единичные нарушения технологии	Несоблюдение технологии
2.	Воплощение технического образа	технический образ воплощен в работе	Неубедительное воплощение технического образа в работе	Отсутствие в работе творческого замысла
3.	Личностный рост (на основе наблюдений педагога)	Самостоятельность в работе, дисциплинированность, аккуратность, умение работать в коллективе, тщательность проработки изделий, развитие фантазии и творческого потенциала	Слабая усидчивость, неполная самостоятельнос ть в работе	Неусидчивость, неумение работать в коллективе и самостоятельно
4.	Личные достижения (участие в конкурсах, выставках, соревнованиях)	Участие	Не учитывается	Не учитывается

Методика определения результатов.

Положительный результат (+) по трём заданиям — высокий уровень, по двум заданиям — средний уровень, по одному заданию или при невыполнении двух или трёх заданий (-) — низкий уровень.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

Список литературы для педагога

- 1. Автоматизированные устройства. ПервоРобот. Книга для учителя. LEGOGroup, перевод ИНТ, 2012. 134c.
 - 2. Барсуков A. Кто есть кто в робототехнике. M., 2005. 125 с.
 - 3. Залогова Л. Компьютерная графика. Практикум. М., Бином, 2003.
- 4. Залогова Л. Компьютерная графика. Учебное пособие. М., Бином, 2006.
- 5. Злаказов А.С. Уроки Лего-конструирования в школе: методическое пособие. М.: БИНОМ. Лаборатория знаний. 2011, 120 с., ил.
- 6. Индустрия развлечений. ПервоРобот. Книга для учителя и сборник проектов. LEGOGroup, перевод ИНТ, 2007. 87 с., ил.
- 7. Информатика: основы компьютерной грамоты. Начальный курс / Под ред. Н.В. Макаровой. СПб.: Питер, 2000.
 - 8. Леонтьев В.П. Новейшая энциклопедия ПК. М., ОЛСМ-ПРЕСС, 2003.
- 9. Макаров И.М., Толчеев Ю.И. Робототехника. История и перспективы. М., 2003. 349с.
- 10. Макарова Н.В. Информатика, 5-6-е классы. Начальный курс (2-е издание). СПб.: Питер, 2003.
 - 11. Наука. Энциклопедия. М., «РОСМЕН», 2000. 125с.
- 12. Образовательная робототехника «Обзор решений 2014 года». Компания ITS технический партнер программы поддержки молодых программистов и молодежных IT-проектов. ITS-robot, 2014.
- 13. Попов Е.П., Письменный Г.В. Основы робототехники: Введение в специальность: Учеб. Для вузов по спец. «Робототехнические системы и комплексы» М.: высш. Шк., 2004. 224 с., ил.
- 14. Рыкова Е.А. Lego-Лаборатория (LegoControlLab). Учебнометодическое пособие. СПб, 2000. 59 с.
- 15. Угринович Н.Д. «Информатика и ИКТ»: учебник для 9 класса 2-е изд., испр. М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012.
- 16. Халамов В.Н. и др. Образовательная робототехника во внеурочной деятельности: учебно-методическое пособие. Челябинск. Взгляд, 2011. 96с., ил.
- 17. Шафрин Ю. Информационные технологии. Часть 1.,2 М., Лаборатория базовых знаний, 2000.
- 18. Энциклопедический словарь юного техника. М., «Педагогика», 1988.-463 с.
- 19. Юревич Е.И. Основы робототехники 2-е изд., перераб. И доп. СПб.: БХВ Петербург, 2005. 416 с., ил.
 - 20. CD. ПервоРоботLegoWeDo, Книга для учителя.
 - 21. Lego Education. Каталог 2013. 51 с. ил.

- 22. Lego Mindstorms NXT. Mayan adventure/ James Floyd Kelly. Apress. 2006.
- 23. Engineering with LEGO Bricks and ROBOLAB. Third edition. Eric Wang/.College House Enterprises, LLC, 2007.
 - 24. http://www.membrana.ru/ Люди. Идеи. Технологии.
 - 25. http://www.prorobot.ru/ Роботы и робототехника
 - 26. http://myrobot.ru/ Роботы. Робототехника. Микроконтроллеры.
- 27. http://www.int-edu.ru/logo/products.html ИНТ. Программные продукты Лого.
- 28. http://www.int-edu.ru/lego/catalog/techno.htm ИНТ. Наборы LEGO DACTA для образовательной области "Технология".

Список литературы для учащихся и родителей

- 1. Айзек Азимов Я, робот. Серия: Библиотека приключений. М.: Эксмо, 2002.
- 2. Крайнев А.Ф. Первое путешествие в царство машин. М., 2007г. 173с.
- 3. Чехлова А. В., Якушкин П. А. «Конструкторы LEGO DAKTA в курсе информационных технологий. Введение в робототехнику». М.: ИНТ, 2001 76с.
- 4. Филиппов С.А. Робототехника для детей и родителей СПб.: Наука, 2010.-263 с., ил.
- 5. Фу К., Гансалес Ф., Лик К. Робототехника. Перевод с англ. М. Мир; 2009. 624 с., ил.
- 6. Шахинпур М. Курс робототехники. Перевод с англ. М.: Мир, 2001. 527 с., ил.

Рабочая программа кружка «Робототехника» 1 года обучения

Группы 1 года обучения: Работает в составе трех учебных групп. Возраст обучающихся 4 — 11 лет.

Занятия проводятся 2 раза в неделю по 1 часу.

		Врем я		Вре мя	Другие формы работы	Время	Кол- во
Дата проведения занятия	Теория	(мин.)	Практика	(ми н.)		(мин.)	часов
			ятие – 1 теорет. ч	aca			
3.09.2019	Что такое робототехника. Цели и задачи работы т/объединения.	20	Знакомство с деталями конструктора.	20	Инструктаж по ОТ и ПДД	5	1
Устройство,	сборка и программиров	ание пр	остейших механи	змов.	– 8 часов (4 теорет.	, 4 прак	т,)
5.09.2019	Изучение зубчатых передач	15	Изучение передач	25	Игра: «Применение роботов в различных сферах жизни»	5	1
10.09.2019	Изучение ременных передач	15	Изучение передач	25	Игра: «Значение робототехники»	5	1
12.09.2019	Конструкции	15	Изучение схем различных конструкций применяемых в жизни	25	Тестирование «зубчатые и ременные передачи»	5	1
17.09.2019	Понятие «алгоритм»	15	Создание и описание модели с помощью блок схем	25	Творческое задание «Написание собственного алгоритма»	5	1
19.09.2019	Понятие «программа»	15	Написание программы	25	Игра «Связь алгоритмов и программирован ия»	5	1
24.09.2019	Среда программирования	15	Знакомство со средой	25	Тестирование «алгоритмы и их свойства»	5	1
26.09.2019	Виды рычагов и манипуляторов	15	Применение рычагов	25	Ирга «Примените различных технологий в робототехнике »	5	1
01.10.2019	Виды рычагов и манипуляторов	15	Применение манипуляторов	25	Тестирование «Виды рычагов и манипуляторов»		1

Конс	структор LEGO. Первог	обот. П		0 часов	з (6 теорет., 4 практ	г.)	
03.10.2019	IV I F-VI	15	Ознакомление	25	Викторина	5	1
	_	-	с комплектом		«Интересные		
	Конструктор Lego		Lego wedo		модели в жизни»		
			9580		, ,		
08.10.2019		15	Ознакомление	25	Викторина	5	1
			с комплектом		«Модели		
	Конструкции		Lego wedo		реального		
			9580		производства»		
10.10.2019		15	Способы	25	Игра «как	5	1
	Достоинства и		крепления		применять		
	недостатки зубчатых		деталей.		зубчатые		
	передач		Высокая		передачи?»		
	1		башня.		1		
15.10.2019	0 5	15	Способы	25	Игра	5	1
	Способы крепления		крепления		«Необычные		
	деталей.		деталей.		крепления»		
17.10.2019	Механический	15	Механический	25	Игра «Виды	5	1
	манипулятор.		манипулятор.		имуляторов»		
22.10.2019	J 1	15	Способы	25	Викторина	5	1
22.10.2019		13	крепления	23	«Механика в		1
	Теория передачи		деталей.		жизни»		
	механического		Механический		MH3HH//		
	момента.		манипулятор				
			(хваталка).				
24.10.2019	Механическая	15		25	Викторина	5	1
	передача.		Создание		«Зачем нужна		
	Передаточное		механической		механическая		
	отношение.		передачи.		передача?»		
29.10.2019	Механическая	15		25	Игра	5	1
	передача.		Создание		«Механизмы в		
	Передаточное		механической		работе работа»		
	отношение.		передачи.		1		
31.10.2019		15	Создание	25	Игра «Быстрый	5	1
	D		механизма,		волчок»		
	Волчок.		написание				
			программы.				
05.11.2019	Область применения	15	Механическая	25	Соревнования	5	1
	достоинства и		передача.		«Волчок»		
	недостатки ременных		Ручной миксер.				
	передач.		Редуктор.				
	_		• •				
	Технологий и фи		ростейшие механ	измы -	- 12 часов		
07.11.2010	11	`	рет., 10 практ.)	125	Т	-	1
07.11.2019	Несимметричное	15		25	Тестирование	5	1
	вращательное-		Сборка модели		«Ременные		
	поступательное				передачи»		
12 11 2010	движение.	15		25	Тоотигороз	5	1
12.11.2019	Понижающие	15	Change	25	Тестирование	3	1
	передачи		Сборка модели		«поступательное		
14 11 2010	Портинеточно	15		25	движение»	5	1
14.11.2019	Повышающие	15	Сборка модели	25	Тестирование	5	1
	передачи			<u> </u>	«Понижающие		

					передачи»		
19.11.2019	Достоинства и	15		25	Тестирование	5	1
17.11.2019	недоставки	13		23	«Повышающие		1
	понижающих и		Сборка модели		передачи»		
	повышающих		с с сриш шедени		породи пи		
	передач.						
21.11.2019	1 "	15	Написание	25	Викторина	5	1
	D		программы,		«Применяемые		
	Различные виды		улучшение		рычаги и		
	рычагов и		работы		манипуляторы»		
	манипуляторов		прошлых				
			моделей.				
26.11.2019		15	Написание	25	Тестирование	5	1
			программ по		«Виды рычагов и		
	Основы		работе		манипуляторов»		
	программирование		различных				
	простейших моделей		механизмов,				
			изученных				
20 11 2010		1.5"	ранее.	25	Т	_	1
28.11.2019	0	15	Создание	25	Творческое	5	1
	Основы различных		логического		задание		
	алгоритмов		алгоритма.		«написание		
03.12.2019		15	Создание	25	программы» Тестирование	5	1
03.12.2019		13	понятных блок	23	«Понятие	3	1
	Основы составления		схем по		алгоритмов»		
	блок схем		описанным		шп оритмов//		
			алгоритмам.				
05.12.2019		15	-	25	Контрольная	5	1
	Основы составления		Создание		«Блок схема		
	блок схем		собственной		(закипания		
			блок схемы.		чайника)»		
10.12.2019	Реализация	15	Написание	25	Игра «Веселые	5	1
	алгоритмов		алгоритмов,		алгоритмы»		
	случайных событий		создание блок				
	wiy iumibia coobiinn		схем.				
12.12.2019	Программная	15	Создание	25	Игра	5	1
	реализация		модели,		«Визуальное		
	случайных событий		написание		представление»		
47.40.2015	,	1.7	программы.	25	TT 70	_	1
17.12.2019	11	15	Создание	25	Игра «Как найти	5	1
	Изучение принципов		собственной		ошибку в		
	работы датчиков,		модели с		моделировании»		
	диагностирование ошибок работы		разными типами				
	ошиоок расоты		датчиков.				
	Технопогиа	и физиг	га, проектирован	 ие— Я ч	acor	<u> </u>	1
	i canonoi na		ка, просктирован ррет., 4 практ.)	0 1			
19.12.2019		15	Peri, i iipukii,	25	Ирга	5	1
	Понятие «машина»,	-	Сборка модели		«Гигантская		
	«механизм»		, , ,		машина»		
24.12.2019	Понятие	15	Создание	25	Тестирование	5	1
	«эксперимент»,		собственного		«Механизмы»		
			•	•			*

<u> </u>			I	1	1	<u> </u>		1
		«построение эксперимента»		эксперимента				
26.12	2.2019	Конструирование	15	10	25	Викторина	5	1
		рычажных		Конструирован		«Рычажные		
		механизмов		ие		механизмы»		
08.01	.2020	C	15		25	Викторина	5	1
		Создание механизмов		Конструирован		«Механизмы и		
		с использованием		ие		зубчатые		
		зубчатых передач				передачи»		
14.01	.2020		15		25	Викторина	5	1
		Создание механизмов		Конструирован		«Механизмы и		
		с ременных передач		ие		ременные		
						передачи»		
16.01	.2020	C	15		25	Тестирование	5	1
		Создание		07		«Применение		
		одномоторной		Сборка модели		передач и		
		тележки				механизмов»		
21.01	.2020	Создание полно	15	G.C.	25	Тестирование	5	1
		приводной тележки		Сборка модели		«Моторы»		
23.01	.2020		15		25	Тестирование	5	1
		Анализ результатов		a.		«Полно		
		опытов с тележкой		Сборка модели		приводная		
						передача»		
	Из		 ТЫ В030		чнико	_	<u> </u>	
	•			ет., 4 практич.)		•		
28.01	.2020	Основные понятия о	15	Механизмы	25	Викторина	5	1
		генерировании		использующие		«Электрическая		
		электрической		электрическую		энергия»		
		энергии		энергию		_		
30.01	.2020	П	15	C	25	Тестирование	5	1
		Принцип работы		Солнечные		«Электрическая		
		солнечных батарей		батареи		энергия»		
04.02	2.2020	Принцип работы	15	Генератор	25	Тестирование	5	1
		генератора		постоянного		«Солнечные		
		постоянного тока.		тока.		батареи»		
06.02	2.2020	Сборка автономной	15		25	Тестирование	5	1
		системы с		Сборка		«Постоянный		
		использованием		автономной		ток»		
		движения воздуха и		системы				
		солнечных батарей						
11.02	2.2020	Сборка автономной	15		25	Викторина	5	1
		системы с		Сборка		«Автономные		
		использованием		автономной		системы»		
		движения воздуха и		системы				
		солнечных батарей						
13.02	2.2020	Сборка автономной	15		25	Тестирование	5	1
		системы с		Сборка		«Автономные		
		использованием		системы		системы»		
		движения воздуха и		генерации				
		солнечных батарей						
18.02	2.2020	Сборка автономной	15	Сборка	50	Викторина	5	1
		системы с		автономной		«Использование		
		использованием		системы		автономных		
				1				

			T	1	T	П	
	движения воздуха и				систем в жизни»		
	солнечных батарей		- (2		,		
20,02,2020			ra – 7 часов (3 тео			l ~	T 1
20.02.2020	Модель шагающий робот	10	Описание модели	30	Игра «Вратарь»	5	1
25.02.2020	Модель шагающий робот	10	Создание алгоритма модели	30	Игра «Нападающий»	5	1
27.02.2020	Модель шагающий робот	10	Создание блок схемы модели	30	Игра «Птица»	5	1
03.03.2020	Модель шагающий робот	10	Сборка модели	30	Игра «Великан»	5	1
05.03.2020	Модель шагающий робот	10	Написание программы	30	Игра «Вращение вокруг оси»	5	1
10.03.2020	Модель шагающий робот	10	Исправление ошибок	30	Игра «Прохождение квадрата»	5	1
12.03.2020	Модель шагающий робот	10	Исследование модели	30	Игра «Футбол»	5	1
Tex	нология и физика, пнев	вматиче	ские приводы – 8	часов	(2 теорет., 6 практ	.)	•
17.03.2020	Основы пневматики.	10	Примените теоретических основ в реальной жизни	30	Игра «Что такое пневматика?»	5	1
19.03.2020	Элементы пневматических приводов.	10	Конструирован ие моделей.	30	Викторина «Пневматически е приводы»	5	1
24.03.2020	Рычажный подъемник.	10	Сборка модели	30	Тестирование «Пневматически е приводы»	5	1
26.03.2020	Анализ результатов и опыты рычажного подъёмника	10	Исследование модели	30	Викторина «Рычажный подъёмник»	5	1
31.03.2020	Пневматический захват.	10	Сборка модели	30	Тестирование «Рычажный подъёмник»	5	1
02.04.2020	Основные конструкции с использованием пневматического захвата.	10	Сборка модели	30	Тестирование «Пневматически й захват»	5	1
07.04.2020	Анализ результатов и опыты пневматического захвата.	10	Исследование модели	30	Викторина «Как провести хороший опыт?»	5	1
09.04.2020	Анализ результатов и опыты штамповочного пресса.	10	Исследование модели	30	Тестирование «Штамповочный пресс»	5	1
 			иям роботов – 10		1		_
14.04.2020	Подготовка к соревнованиям.	10	Изучение моделей	30	Викторина «Знакомство с	5	1
14.04.2020	Подготовка к		Изучение		Викторина	5	1

		Заключи	тельное	е занятие – 2 теор	ет. Час	ca		
	14.05.2020	Заключительное	20	Повторение	20	Игра «Быстрая	5	1
		занятие.		материалов		сборка»		

Рабочая программа кружка «Робототехника» 2 года обучения

Группы 2 года обучения:

Работает в составе трех учебных групп. Возраст обучающихся 11 – 14 лет.

Занятия проводятся 2 раза в неделю по 1 часу.

№			Время		Время	Другие	Время	Кол-во
зан.	Дата проведения занятия	Теория	(мин.)	Практика	(мин.)	формы работы	(мин.)	часов
			Вводное	занятие – 2 т	еорет. час	ca		
	3.09.2019	Контроллер EV3.	20	Особенно сти программ ирования контролле ра	20	Рассказ о составе роботизирован ных систем	5	1
	5.09.2019	Конструкцио нные материалы, соединительные кабели.	20	Изучение основ программ ирования с помощью интерфейс а контролле ра ev3.	20	Инструктаж по ОТ и ПДД,	5	1
	10.09.2019	Колеса и дифференциа л. Что такое дифференциа л? Для чего он нужен?	20	Изучение основ программ ирования с помощью интерфейс а контролле ра ev3.	20	Техника безопасности при работе с конструктором	5	1
	12.09.2019	Соединитель ные элементы знакомство с компонентам и, модуль ev3.	15	Изучение основ программ ирования с помощью интерфейс а контролле ра ev3.	25	Первичная диагностика способностей учащихся	5	1
	17.09.2019	Ультразвуков ой датчик	15	Сборка штатной	25	Применение здоровье	5	1

	(датчик		машины		сберегающих		
	расстояния),		роботизир		технологий		
	основы		ованной		13		
	работы.		тележки.				
19.09.2019	Датчик	15	Сборка	25	Викторина	5	1
17.07.2017	касания,	13	штатной	23	«Алгоритмы	3	1
	основы				«Алгоритмы написание		
	работы.		машины		написание		
	раооты.		роботизир ованной				
			тележки.		5.7		
24.09.2019	Датчик звука-	15	Сборка	25	Работа с	5	1
	микрофон,		штатной		инструкцией		
	основы работы.		машины роботизир		по сборке		
	раооты.		ованной		модели		
			тележки.				
26.09.2019	Датчик	15	Сборка	25	Просмотр	5	1
	освещенност		штатной	_0	видеофильма		_
	и, основы		машины		«Эволюция		
	работы.		роботизир		роботов»		
			ованной				
1 10 2010			тележки.				
1.10.2019	Датчик	15	Сборка	25	Просмотр	5	1
	освещенност и, основы		штатной машины		видеофильма «Эволюция		
	работы.		роботизир		«Эволюция роботов»		
	риооты.		ованной		росотови		
			тележки.				
3.10.2019	Понятие	15	Составлен	25	Работа с	5	1
	алгоритм и		ие блок-		технологическ		
	блок-схемы.		схем		ими карта ми		
			стандартн		по сборки		
			ых		модели		
			алгоритмо		, ,		
			в для управлени				
			я роботом.				
8.10.2019	Свойства	15	Составлен	25	Применение	5	1
	алгоритма,		ие блок-		здоровье		_
	обзор фигур,		схем		сберегающих		
	применяемых		стандартн		технологий		
	в блок-		ых				
	схемах.		алгоритмо				
			в для управлени				
			я роботом.				
10.10.2019	Задачи	15	Составлен	25	Работа с	5	1
	алгоритма и	13	ие блок-	23	инструкцией	5	_
	ИХ		схем		по сборке		
	применение.		стандартн		модели		
			ых				
			алгоритмо				
			в для				
			управлени я роботом.				
15.10.2019	Составление	15	я рооотом. Составлен	25	Просмотр	5	1
13.10.2017	блок-схем по	13	ие блок-	25	мультфильмов	5	1
	Российскому		схем		«Трансформер		
	ГОСТу.		стандартн				
			ых		Ы»		
 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		·	·	·		·	·

			алгоритмо в для управлени я роботом.				
17.10.2019	Основы программиро вания контроллера.	15	Изучение программ ных блоков: блоки действий.	25	Работа с технологическ ими карта ми по сборки модели	5	1
22.10.2019	Основы программиро вания контроллера.	15	Изучение программ ных блоков: блоки выполнен ия программ.	25	Квест-игра «В мире роботов»	5	1
24.10.2019	Основы программиро вания контроллера.	15	Изучение программ ных блоков: блоки датчиков.	25	Работа с инструкцией по сборке модели	5	1
29.10.2019	Основы программиро вания контроллера.	15	Изучение программ ных блоков: блоки операции над данными.	25	Решение задач по програм- мированию	5	1
31.10.2019	Основы программиро вания контроллера.	15	Изучение программ ных блоков: блоки модерниза ции.	25	Математически й лабиринт- игра «Проекты и идеи в робототехнике	5	1
05.11.2019	Понятие проект, программа проекта.	15	Написани е и отладка программ по ранее составлен ным алгоритма м.	25	Беседа: «Дружба начинается с улыбки»	5	1
07.11.2019	Понятие проект, управление проектом.	15	Написани е и отладка программ по ранее составлен ным алгоритма м.	25	Головоломка «Это любопытно»	5	1
12.11.2019	Понятие проект, применение проекта.	15	Написани е и отладка программ	25	Упражнения на развитие логического мышления	5	1

практичес

правил

	формировани		ких задач		«Это		
	я структуры хранения разрабатывае мых программ		с помощью языка программ ирования		интересно»		
			ev3.				
19.12.2019	Понятие цикл в программиро вании.	15	Программ ирование контролле ра с применен ием цикла.	25	Отгадаем математически й ребус	5	1
24.12.2019	Понятие ветвление в программиро вании.	15	Программ ирование контролле ра с применен ием понятия ветвление.	25	Тестирование по пройденной теме	5	1
26.12.2019	Понятие ветвление в программиро вании.	15	Программ ирование контролле ра с применен ием понятия ветвление.	25	Тестирование по пройденной теме	5	1
8.12.2020	Понятие режим ожидания в программиро вании.	15	Программ ирование контролле ра с применен ием режима ожидания.	25	Беседа «Подросток и закон»	5	1
14.01.2020	Изучение программ для различных моделей, созданных с помощью конструктора lego ev3.	15	Конструи рование робота GRIPP3R для поднятия грузов.	25	Техника безопасности при работе с конструктором	5	1
16.01.2020	Изучение программ для различных моделей, созданных с помощью конструктора lego ev3.	15	Конструи рование робота GRIPP3R для поднятия грузов.	25	Применение здоровье сберегающих технологий	5	1
21.01.2020	Изучение программ для различных моделей, созданных с помощью конструктора	15	Написани е программ ы для робота GRIPP3R для	25	Беседа: «У меня зазвонил телефон»	5	1

				цвета при помощи датчика освещенно сти (EV3MEG).				
18	.02.2020	Изучение программ для различных моделей, созданных с помощью конструктора lego ev3.	15	Конструир ование робота- помощник а для перемеще ния по линиям разного цвета при помощи датчика освещенно сти (EV3MEG).	25	Квест-игра «В мире роботов»	5	1
20	.02.2020	Изучение программ для различных моделей, созданных с помощью конструктора lego ev3.	15	Написание программ ы для робота-помощник а для перемеще ния по линиям разного цвета при помощи датчика освещенно сти (EV3MEG).	25	Математически й лабиринт- игра «Проекты и идеи в робототехнике	5	1
25	.02.2020	Изучение программ для различных моделей, созданных с помощью конструктора lego ev3.	15	Написание программ ы для робота-помощник а для перемещения по линиям разного	25	Применение здоровье сберегающих технологий	5	1

			цвета при помощи датчика освещенно сти (EV3MEG).				
27.02.20	Изучение программ для различных моделей, созданных с помощью конструктора lego ev3.	15	Написание программ ы для робота-помощник а для перемеще ния по линиям разного цвета при помощи датчика освещенно сти (EV3MEG).	25	Применение здоровье сберегающих технологий	5	1
03.03.20	20 Изучение программ для различных моделей, созданных с помощью конструктора lego ev3.	15	Отладка робота- помощник а подготовк а к защите робота.	25	Отгадаем математически й ребус	5	1
Тема 5	. Подготовка к о	состяза	ниям роботов	– 40 ча	сов (8 теорет.,	32 прак	т.).
05.03.20	20 Изучение правил основных видов спортивных соревнований , траекторияпервый шаг.	15	Изучение моделей роботов для спортивных соревнований.	25	Обсуждение предстоящих фестивалей по робототехнике.	5	1
10.03.20		15	Изучение моделей роботов для спортивных соревнований.	25	Квест-игра «В мире роботов»	5	1
12.03.20	_	15	Сборка и настройка индивидуальн	25	Лучший «Программист»	5	1

ых моделей

робототехнике»

видов

09.04.2020	спортивных соревнований , сумо- маневрирова ние.		спортивных роботов.		V		
08.04.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , сумоманеврирова ние.	15	Отладка индивидуальн ых моделей спортивных роботов.	25	Упражнения на развитие логического мышления	5	1
14.04.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , сумо-маневрирова ние.	15	Отладка индивидуальн ых моделей спортивных роботов.	25	Математические фокусы	5	1
16.04.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , сумо-шагающие роботы.	15	Подготовка к проведению внутренних отборочных соревнований.	25	Интеллектуальная игра «Хочу все знать!»	5	1
21.04.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , сумо-шагающие роботы.	15	Подготовка к проведению внутренних отборочных соревнований.	25	Квест-игра «В мире роботов»	5	1
23.04.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , сумо-шагающие роботы.	15	Подготовка к проведению внутренних отборочных соревнований.	25	Квест-игра «В мире роботов»	5	1
28.04.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований	15	Подготовка к проведению внутренних отборочных соревнований.	25	Квест-игра «В мире роботов»	5	1

	, сумо- шагающие роботы.						
30.04.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , сумо-шагающие роботы.	15	Анализ достоинств и недостатков собранных моделей.	25	Решение задач по програм- мированию	5	1
05.05.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , сумо-шагающие роботы.	15	Анализ достоинств и недостатков собранных моделей.	25	Применение здоровьесберегаю щих технологий	5	1
07.05.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , сумо-шагающие роботы.	15	Анализ достоинств и недостатков собранных моделей.	25	Применение здоровьесберегаю щих технологий	5	1
12.05.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , лабиринт.	15	Подготовка команды для выступления на соревнованиях различного уровня.	25	Конкурс «КИТ»: компьютеры, информатика, технологии»	5	1
14.05.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , лабиринт.	15	Подготовка команды для выступления на соревнованиях различного уровня.	25	Отгадаем математический ребус	5	1
19.05.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , сумо-шагающие роботы.	15	Анализ достоинств и недостатков собранных моделей.	25	Применение здоровьесберегаю щих технологий	5	1

21.05.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , кракеты.	15	кома выст сорег разли уров	гупления н внованиях ичного вня.	я a	25	Упражнения на развитие логического мышления		5		1
26.05.2020	Изучение правил основных видов спортивных соревнований , кракеты.	15	кома выст соре	гупления на внованиях ичного	я a	25	Тестирование п пройденной тем		5		1
		Итогово	е заня	ятие – 2 ча	ıca	(2 теор	ет.).	U Company			
28.05.2020	Подведение итогов выступления на конкурсах и соревнования х.	20	О и за те сл го у	Обсужден не летних аданий и ем ледующе	20		Просмотр фильма «Двухсотлетн ий человек»			1	