

**МИНИСТЕРСТВО ПРОСВЕЩЕНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**  
**Министерство образования Самарской области**  
**Юго-Западное управление**  
**ГБОУ ООШ с. Абашево**

<p align="center">РАССМОТРЕНО на заседании МО _____ (Л.А.Адоевская) Протокол №1 от «29» августа 2024г.</p>	<p align="center">ПРОВЕРЕНО Заместитель директора по УР _____ (Филатова И. А.) от «29» августа 2024г.</p>	<p align="center">УТВЕРЖДАЮ Директор ГБОУ ООШ с. Абашево _____ (Г.В.Суворова) Приказ №61-од от «30» августа 2024г.</p>
--	---	--



S=RU,OU=директор,  
O=ГБОУ ООШ  
с.Абашево,  
CN=Суворова Галина  
Владимировна,  
E=abash\_sch\_hvr@63edu.  
ru  
00de73c456338c1e08c  
2024-09-30 18:24:51

**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ВНЕУРОЧНОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ**

по естественно-научной направленности

«Робототехника»

для 5-9 класса с использованием оборудования

«Точки роста» на 2023-2024год

Рабочая программа внеурочной деятельности естественнонаучной направленности «Робототехника» с использованием оборудования центра «Точка роста» для 5-9 классов основной школы составлена и разработана в соответствии с:

- Федеральным законом от 29.12.2012 № 273-ФЗ (ред. от 31.07.2020) «Об образовании в Российской Федерации» (сизм. и доп., вступ. в силу с 01.09.2020);
- требованиями Федерального государственного образовательного стандарта основного общего образования (утв. приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 17.12.2010 № 1897) (ред. 21.12.2020);
- Паспортом национального проекта «Образование» президиумом Совета при Президенте РФ по стратегическому развитию и национальным проектам, протокол от 24.12.2018 № 16);
- Государственной программой Российской Федерации «Развитие образования» (утв. Постановлением Правительства РФ от 26.12.2017 № 1642 (ред. от 22.02.2021) «Об утверждении государственной программы Российской Федерации «Развитие образования»;
- учебным планом основной образовательной программы ГБОУ ООШ с. Абашево;
- Методическими рекомендациями по созданию и функционированию общеобразовательных организаций, расположенных в сельской местности и малых городах, центров естественнонаучной и технологической направленностей («Точка роста») (Утверждены распоряжением Министерства просвещения Российской Федерации от 12 января 2021 г. № Р- 6).

#### Пояснительная записка

Проблема организации внеурочной деятельности в соответствии с ФГОС второго поколения становится одним из ключевых вопросов современного образования.

Внеурочная деятельность в соответствии с требованиями

стандарта организуется по основным направлениям развития личности:

спортивно-оздоровительное, общеинтеллектуальное, социальное, духовно-нравственное, общекультурное.

В нашем образовательном учреждении имеется опыт организации внеурочной деятельности на ступени начального общего образования.

Учитывая интерес к реализуемым программам, наличие ресурсов для их реализации педагогами школы, планируются на ступени основного общего образования направления деятельности.

Программа относится к общеинтеллектуальному направлению внеурочной деятельности обучающихся 5-9 классов, срок реализации программы 5 лет. Данная программа является логическим продолжением программ внеурочной деятельности в начальной школе в рамках ФГОС НОО. Программа составлена с учетом требований ФГОС ОО.

Актуальность выбранного направления определяется ведущей ролью

умственной деятельности. Вся жизнь человека постоянно ставит перед ним острые и неотложные задачи и проблемы. Возникновение таких проблем, трудностей, неожиданностей означает, что в окружающей нас

действительности есть еще много неизвестного, скрытого. Следовательно, нужно все более глубоко познать мир, открыть в нем новые и новые процессы, свойства и

взаимоотношений людей и вещей. Поэтому, какие бы новые веяния, рожденные требованиями времени, ни проникали в школу, как бы ни менялись программы и учебники, формирование культуры интеллектуальной деятельности учащихся всегда было и остается одной из основных общеобразовательных и воспитательных задач. Интеллектуальное развитие – важнейшая сторона социализации личности обучающегося.

Развитый интеллект, в рамках проектной деятельности, отличается активным отношением к окружающему миру, стремлением выйти за пределы известного, активность ума, наблюдательность, способность выделять в явлениях и

фактах их существенные стороны и взаимосвязи; системность, обеспечивающая внутренние связи между задачей и средствами,

необходимыми для наиболее рационального ее самостоятельности, которая проявляется как в познании, так и в практической деятельности, поиске новых путей действительности.

Доказано, что интеллектуальное развитие – непрерывный процесс,

совершающийся в учении, труде, играх, жизненных ситуациях, и что оно наиболее

интенсивно происходит в ходе активного усвоения и творческого применения знаний, т.е. в актах, которые содержат особенно ценные

операции для развития интеллекта. Организация внеурочной деятельности в рамках проектного направления, как достаточно сложной формы

деятельности, продолжение предметных линий и использование эффективных форм проведения занятий, позволит успешно решать

проблемы развития интеллекта обучающихся.

### **Цели курса:**

- развитие общеучебных умений и навыков на основе средств и методов робототехники, в том числе овладению умениями работать с различными видами информации, самостоятельно планировать и осуществлять индивидуальную и коллективную информационную деятельность, представлять и оценивать ее результаты;
- целенаправленное формирование таких общеучебных понятий, как «объект», «система», «модель», «алгоритм» и др.;

- воспитание ответственного и избирательного отношения к технологиям; развитию познавательных, интеллектуальных и творческих способностей учащихся;
- формирование целостного мировоззрения, соответствующего современному уровню развития науки и общественной практики за счет развития представлений об робототехнике;

### **Задачи курса:**

- дать первоначальные знания о конструкции робототехнических устройств;
- научить приемам сборки и программирования робототехнических устройств;
- сформировать общенаучные и технологические навыки конструирования и проектирования;
- ознакомить с правилами безопасной работы с инструментами
- формировать творческое отношение к выполняемой работе;
- воспитывать умения работать в коллективе, эффективно распределять обязанности.
- развивать творческую инициативу и самостоятельность;
- развивать психофизиологические качества учеников: память, внимание, способность логически мыслить, анализировать, концентрировать внимание на главном.
- Развивать умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений.

**Содержание программы внеурочной деятельности «Робототехника». 5 класс (34 часа, 1 час в неделю)**

#### **Раздел 1. Введение в робототехнику.**

##### **Вводное занятие. Инструктаж по охране труда, пожарной безопасности.**

Инструктаж по охране труда, пожарной безопасности и антитеррористической защищенности. Формирование группы. Цели и задачи курса «Робототехника». Планы на текущий учебный год. Возможности робототехнических устройств. Три закона робототехники.

#### **Раздел 2. Основы робототехники.**

##### **Устройство двигателей и модулей.**

Введение в робототехнику: история развития робототехники, понятие «робот», поделениероботовихклассификация. Устройство двигателейимодулей.

### **Инструментынеобходимыедляборки-разборкимоделей.**

Основные меры безопасности при работе с инструментами. Разметочные измерительные инструменты, плоскогубцы, пассатижи, круглогубцы, отвёртки, шестигранные и рожковые ключи, плашки под болты и гайки и др.

### **Изучение и правила работы с инструкцией. Схемы электрической цепи. Чтение чертежей.**

Обучающие инструкционные и демонстрационные диски моделей роботов. Конструкторский документ. Графическое изображение объекта. Технический чертёж. Формат, масштаб, линии чертежа, полки-выноски, шрифт, обозначение и т.д. Разбор чертежей и схем выбранных к дальнейшей сборке роботов. Чтение чертежей и схем.

### **Раздел3.Сборкамоделейроботов.**

**Сборка моделей роботов по готовым картам:** Игра «Кто быстрее?», Знакомство с понятием «Инерция», Гаражный парктроник, Робот-светлячок, Дом с привидениями, Инструкция по сборке обычной машинки, Инструкция по сборке машинки с датчиком поворота вала(энкодер), Инструкция по сборке машинки с датчиком касания, Инструкция по сборке машинки с датчиком цвета, Инструкция по сборке машинки с ИК-датчиками.

**бкласс(34часа,1часвнеделю)**

### **Раздел1.Введениевробототехнику.**

#### **Вводноезанятие.Инструктажпоохранетруда,пожарнойбезопасности.**

Инструктаж по охране труда, пожарной безопасности и антитеррористической защищенности. Формирование группы. Цели и задачи курса «Робототехника». Планы на текущий учебный год. Возможности робототехнических устройств. Три закона робототехники.

### **Раздел2.Основыробототехники.Устройство двигателей и модулей.**

Введение в робототехнику: история развития робототехники, понятие «робот», поделениероботовихклассификация. Устройстводвигателейимодулей.

### **Инструментынеобходимыедляборки-разборкимоделей.**

Основные меры безопасности при работе с инструментами. Разметочные измерительные инструменты, плоскогубцы, пассатижи, круглогубцы, отвёртки, шестигранные и рожковые ключи, плашки под болты и гайки и др.

**Изучение и правила работы с инструкцией. Схемы электрической цепи. Чтение чертежей.**

Обучающие инструкционные и демонстрационные диски моделей роботов. Конструкторский документ. Графическое изображение объекта. Технический чертёж. Формат, масштаб, линии чертежа, полки-выноски, шрифт, обозначение и т.д. Разбор чертежей и схем выбранных к дальнейшей сборке роботов. Чтение чертежей и схем.

**Раздел 3. Сборка моделей роботов и программирование. Сборка**

**моделей роботов по готовым картам:**

Инструкция по сборке обычной машинки, Инструкция по сборке машинки с датчиком поворота вала (энкодер), Инструкция по сборке машинки с датчиком касания, Инструкция по сборке машинки с датчиком цвета, Инструкция по сборке машинки с ИК-датчиками

**Навыки программирования в текстовой среде «Robotrack»:**

Работа со средой Robotrack, Движение по прямой, Движение с различными скоростями, Движение по кривой, Перемещение объекта, Встроенный светодиод, Целочисленные переменные, Математика.

**7 класс (34 часа, 1 час в неделю)**

**Раздел 1. Введение в робототехнику.**

**Вводное занятие. Инструктаж по охране труда, пожарной безопасности.**

Инструктаж по охране труда, пожарной безопасности и антитеррористической защищенности. Формирование группы. Цели и задачи курса «Робототехника». Планы на текущий учебный год. Возможности робототехнических устройств. Три закона робототехники.

**Раздел 2. Основы робототехники. Устройство двигателей и модулей.**

Введение в робототехнику: история развития робототехники, понятие «робот», поколения роботов и классификация. Устройство двигателей и модулей.

**Инструменты, необходимые для сборки-разборки моделей.**

Основные меры безопасности при работе с инструментами. Разметочные измерительные инструменты, плоскогубцы, пассатижи, круглогубцы, отвёртки, шестигранные и рожковые ключи, плашки под болты и гайки и др.

**Изучение и правила работы с инструкцией. Схемы электрической цепи. Чтение чертежей.**

Обучающие инструкционные и демонстрационные диски моделей роботов. Конструкторский документ. Графическое изображение объекта. Технический чертёж. Формат, масштаб, линии чертежа, полки-выноски, шрифт, обозначение и т.д. Разбор чертежей и схем выбранных к дальнейшей сборке роботов. Чтение чертежей и схем.

**Раздел 3. Сборка моделей роботов и программирование.**

**Навыки программирования в текстовой среде «Robotrack»:**

Инструкция по сборке обычной машинки, Работа со средой Robotrack. Условия. Циклы. Логика. Случайные числа. Вещественные и логические переменные. Цикл со счётчиком. Основы тригонометрии. Встроенные кнопки. Датчик касания. Гироскоп. Освещенность. Датчик цвета. ИК-датчик. Ультразвуковой датчик расстояния. Вывод текста на дисплей. Вывод значений на дисплей. Вывод фигур на дисплей. Управление через Bluetooth. Оси управления в приложении для управления через Bluetooth. Кнопки дополнительного управления в приложении для управления через Bluetooth. Оси гироскопа в приложении для управления через Bluetooth. Режим отладки. Пищалка. ABS. Процедуры. EEPROM. Запись на SD-карту. Порты Ардуино. Энкодер. Масштабирование. Массивы. Акселерометр. Пройденный путь. Осциллограф.

**8 класс (34 часа, 1 час в неделю)**

**Раздел 1. Введение в робототехнику.**

**Вводное занятие. Инструктаж по охране труда, пожарной безопасности.**

Инструктаж по охране труда, пожарной безопасности и антитеррористической защищенности. Формирование группы. Цели и задачи курса «Робототехника». Планы на текущий учебный год. Возможности робототехнических устройств. Три закона робототехники.

**Раздел 2. Основы робототехники. Устройство двигателей и модулей.**

Введение в робототехнику: история развития робототехники, понятие «робот», поколения роботов и их классификация. Устройство двигателей и модулей.

**Инструменты, необходимые для сборки-разборки моделей.**

Основные меры безопасности при работе с инструментами. Разметочные измерительные инструменты, плоскогубцы, пассатижи, круглогубцы, отвёртки, шестигранные и рожковые ключи, плашки под болты и гайки и др.

### **Изучение и правила работы с инструкцией. Схемы электрической цепи. Чтение чертежей.**

Обучающие инструкционные и демонстрационные диски моделей роботов. Конструкторский документ. Графическое изображение объекта. Технический чертёж. Формат, масштаб, линии чертежа, полки-выноски, шрифт, обозначение и т.д. Разбор чертежей и схем выбранных к дальнейшей сборке роботов. Чтение чертежей и схем.

### **Раздел3.Сборкамоделейроботовипрограммирование.**

Инструкция по сборке обычной машинки. Работа со средой Robotrack

### **Программированиеисборкамоделейроботовбезготовыхкарт**

Осторожный пешеход. Исследователь. Выход из лабиринта Потерявшийсяребенок Музыкальный инструмент «Ультрафон». Музыкальный инструмент «Ультрафон2».Охранник.Сигнализация.Подъемныйкран(Спуск).Спринтер.Суеверный робот. Следование по линии с 1 датчиком. Уличный фонарь. Автопилот. Будильник. Индикатор.Атакующийзащитник.Подъемныйкран(Подъем).Пугливыйробот.Игра «Кто быстрее?» Двойной подъемныйлифт.Подъемныйкнопочныймеханизм. Траектория «Треугольник». Траектория «Квадрат». Траектория «Гексагон». Волшебная палочка. Покоритель гор. Аккуратный водитель. Погремушка. Музейный сторож. Пугливая мышь. Собачка. Индикатор громкости. Стрелочный индикатор цвета.

### **9класс(34часа,1часвнеделю)**

#### **Раздел1.Введениевробототехнику.**

##### **Вводноезанятие.Инструктажпоохранетруда,пожарнойбезопасности.**

Инструктаж по охране труда, пожарной безопасности и антитеррористической защищенности. Формирование группы. Цели и задачи курса «Робототехника». Планы на текущий учебный год. Возможности робототехнических устройств. Три закона робототехники.

#### **Раздел2.Основыробототехники.Устройство двигателей**

##### **и модулей.**

Введение в робототехнику: история развития робототехники, понятие «робот»,поколениероботовихклассификация.Устройстводвигателейимодулей.



### **Инструментынеобходимыедля сборки-разборки моделей.**

Основные меры безопасности при работе с инструментами. Разметочные измерительные инструменты, плоскогубцы, пассатижи, круглогубцы, отвёртки, шестигранные и рожковые ключи, плашки под болты и гайки и др.

### **Изучение и правила работы с инструкцией. Схемы электрической цепи. Чтение чертежей.**

Обучающие инструкционные и демонстрационные диски моделей роботов. Конструкторский документ. Графическое изображение объекта. Технический чертёж. Формат, масштаб, линии чертежа, полки-выноски, шрифт, обозначение и т.д.

Разбор чертежей и схем выбранных к дальнейшей сборке роботов. Чтение чертежей и схем.

### **Раздел3.Сборкамоделейроботовипрограммирование.**

№	Наименование разделов(тем)	Кол-во часов по программе	В том числе на проведение	
			Практ. работ	Контр. работ
<b>5 класс</b>				
1.	Тема 1. Введение в робототехнику.	2	0	0
1.	Тема 2. Основы робототехники	3	0	0
1.	Тема 3. Сборка моделей.	27	27	0
1.	Тема 4. Повторение	2	0	0
<b>6 класс</b>				
	Тема 1. Введение в робототехнику.	2	0	0
	Тема 2. Основы робототехники	3	0	0
	Тема 3. Сборка моделей роботов и программирование.	27	27	0
	Тема 4. Повторение	2	0	0
<b>7 класс</b>				
	Тема 1. Введение в робототехнику.	1	0	0
	Тема 2. Сборка моделей роботов и программирование.	31	31	0
	Тема 3. Повторение	2	0	0
<b>8 класс</b>				
	Тема 1. Введение в робототехнику.	1	0	0
	Тема 2. Сборка моделей роботов и программирование.	31	31	0
	Тема 3. Повторение	1	0	0
<b>9 класс</b>				

	Тема1.Введение в робототехнику.	1	0	0
	Тема2.Сборкамоделей роботов и программирование.	31	14	0
	Тема3.Повторение	2	0	0

**Сборкамоделейроботовпоготовымкартам:**

Инструкцияпосборкеобычноймашинки.

**Навыкипрограммированиявтекстовойсреде«Robotrack»**

Работасо средойRobotrack

**Программированиеисборкамоделейроботовбезготовыхкарт**

Цветовой ключ, Строительный «Уровень». Точный угловой поворот: на 30, 45, 120 градусов.Рисуемквadrat,ромб,восьмигранник.Выводпоказанийдатчикамагнитного поля на экран. Дальномер. Вывод координат положения на экран. Индикатор освещенности, Цветовой дублер. Информация о движении, Спидометр. Магнитный анализатор. Счетчик нажатий. Кодовый замок. Счетчикчерныхштрихов.Таймерна20секунд.Эмоциональныецвета.Спидометр(м/с) в зависимости от диаметра колеса (4.5 см, 6.5 см.). Движениепочернойлинииис1,2и3ИКдатчиками.Дистанционноеуправление. Управляемоепианино.Дистанционноеуправление сервомотором.Дистанционныйвыключатель.Машинкасбскоростями.Шумомер. Цветовой анализатор. Вращение по кругу по часовой стрелке, против часовой стрелки. Движение вперед 10 секунд, вперед 5 секунд, назад 10 секунд, назад 5 секунд. Движение по спирали. Маячок. Индикация наклона. Ускоритель, ускоренное движение назад. Качели. Цветовой замок.

## **Планируемые результаты освоения учебного предмета**

Обучение внеурочной деятельности «Робототехника» направлено на достижение обучающимися следующих результатов:

### **Личностные результаты:**

наличие представлений об информации как важнейшем стратегическом ресурсе развития личности, государства, общества;

понимание роли информационных процессов в современном мире;

владение первичными навыками анализа и критичной оценки получаемой информации;

ответственное отношение к информации с учетом правовых и этических аспектов ее распространения;

развитие чувства личной ответственности за качество окружающей информационной среды;

способность увязать учебное содержание с собственным жизненным опытом, понять значимость подготовки в области информатики и ИКТ в условиях развития информационного общества;

готовность к повышению своего образовательного уровня и продолжению обучения с использованием средств и методов информатики и ИКТ;

способность и готовность к общению и сотрудничеству со сверстниками и взрослыми в процессе образовательной, общественно-полезной, учебно-исследовательской, творческой деятельности;

способность и готовность к принятию ценностей здорового образа жизни с учетом основных гигиенических, эргономических и технических условий безопасной эксплуатации средств ИКТ.

### **Метапредметные результаты:**

владение общепредметными понятиями «объект», «система», «модель», «алгоритм», «исполнитель» и др.;

владение информационно-логическими умениями: определять понятия, создавать обобщения, устанавливать аналогии, классифицировать, самостоятельно выбирать основания и критерии для классификации, устанавливать причинно-следственные связи, строить логическое рассуждение, умозаключение (индуктивное, дедуктивное и по аналогии) и делать выводы;

владение умениями самостоятельно планировать пути достижения целей; соотносить свои действия с планируемыми результатами, осуществлять контроль своей деятельности, определять способы действий в рамках предложенных условий, корректировать свои действия в соответствии с изменяющейся ситуацией; оценивать правильность выполнения учебной задачи;

владение основами самоконтроля, самооценки, принятия решений и осуществления осознанного выбора в учебной и познавательной деятельности;

владение основными универсальными умениями информационного характера: постановка и формулирование проблемы; поиск и выделение необходимой информации,

применение методов информационного поиска; структурирование и визуализация информации; выбор наиболее

эффективных способов решения задач в зависимости от конкретных условий; самостоятельное создание алгоритмов деятельности при решении проблем творческого и поискового характера;

владение информационным моделированием как основным методом приобретения знаний: умение преобразовывать объект из чувственной формы в пространственно-графическую или знаково-символическую модель; умение строить разнообразные информационные структуры для описания объектов; умение «читать» таблицы, графики, диаграммы, схемы и т.д., самостоятельно перекодировать информацию из одной знаковой системы в другую; умение выбирать форму представления информации в зависимости от стоящей задачи, проверять адекватность модели объекту и цели моделирования;

ИКТ-компетентность – широкий спектр умений и навыков использования средств информационных и коммуникационных технологий для сбора, хранения, преобразования и передачи различных видов информации, навыки создания личного информационного пространства (обращение с устройствами ИКТ; фиксация изображений и звуков; создание письменных сообщений; создание графических объектов; создание музыкальных и звуковых сообщений; создание, восприятие и использование гипермедиа-сообщений; коммуникация и социальное взаимодействие; поиск и организация хранения информации; анализ информации).

### **Предметные результаты:**

формирование информационной и алгоритмической культуры;

формирование представления о компьютере как универсальном устройстве обработки информации; развитие основных навыков и умений использования компьютерных устройств;

формирование представления об основных изучаемых понятиях: информация, алгоритм, модель – и их свойствах;

развитие алгоритмического мышления, необходимого для профессиональной деятельности в современном обществе; развитие умений составить и записать алгоритм для конкретного исполнителя; формирование знаний об алгоритмических конструкциях, логических значениях и операциях;

знакомство с одним из языков программирования и основными алгоритмическими структурами—линейной, условной и циклической.

## **УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ**

Учебно-методическое обеспечение учебного процесса предусматривает использование УМК (учебно-методических комплексов) по информатике с 5 по 9 классы.

1. Авторская программа Босовой Л.Л. «Программа курса информатики и ИКТ для 5-9 классов средней общеобразовательной школы», изданной в сборнике «Информатика. Программы для общеобразовательных учреждений 2-11 классы/Составитель М.Н.Бородин.—М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2018».
2. Босова Л.Л. Информатика и ИКТ. 5-9 класс: методическое пособие.—М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2018
3. Босова Л.Л. Информатика: учебник для 5, 6, 7, 8 и 9 классов.—М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2017.

Календарно-тематическое планирование. 5 класс

№	Дата		Тема урока	Форма организации урока	Виды учебной деятельности
	План	Факт			
Тема 1. Введение в робототехнику (2ч).					
1			Возможности робототехники	Комбинированный урок	Определить: Цели изучения курса робототехники. Техника безопасности и организация рабочего места
2			Три закона робототехники	Комбинированный урок	Определить: Три закона робототехники
Тема 2. Основы робототехники (3ч).					
3			Устройство двигателей и модулей	Комбинированный урок	Определить: Введение в робототехнику: история развития робототехники, понятие «робот», поколение роботов и их классификация.
4			Сборка-разборка моделей	Комбинированный урок	Определить: Разметочные измерительные инструменты, плоскогубцы, пассатижи, круглогубцы, отвёртки, шестигранные и рожковые ключи, плашки под болты и гайки и др.

5			Правила работы	Комбинированный урок	Определить: Чтение чертежей и схем
Тема 3. Сборка моделей роботов (27 ч.).					
6			Карты сборки	Комбинированный урок	Определить: Объект-модель
7			Игра «Кто быстрее?»	Урок-практикум	Конструирование модели «Кто быстрее?»
8			Игра «Кто быстрее?»	Урок-практикум	Конструирование модели «Кто быстрее?»
9			Знакомство с понятием «Инерция»	Урок-практикум	Конструирование модели инерционной машинки
10			Знакомство с понятием «Инерция»	Урок-практикум	Конструирование модели инерционной машинки
11			Гаражный парк электроник	Урок-практикум	Конструирование модели парктроника
12			Гаражный парк электроник	Урок-практикум	Конструирование модели парктроника
13			Робот-светлячок	Урок-практикум	Конструирование модели Робота- светлячок
14			Робот-светлячок	Урок-практикум	Конструирование модели Робота- светлячок
15			Дом с привидениями	Урок-практикум	Конструирование модели «Дом с привидениями»



16			Домспривидениями	Урок-практикум	Конструировани е модели «Дом с привидениями»
17			Обычнаямашинка	Урок-практикум	Конструирование модели обычной машинки
18			Обычнаямашинка	Урок-практикум	Конструирование модели обычной машинки
19			Обычнаямашинка	Урок-практикум	Конструирование модели обычной машинки
20			Машинкасдатчиком поворота вала	Урок-практикум	Конструирование модели машинкис датчиком поворотавала (энкодер)
21			Машинкасдатчиком поворота вала	Урок-практикум	Конструирование модели машинкис датчиком поворотавала (энкодер)
22			Машинкасдатчиком поворота вала	Урок-практикум	Конструирование модели машинкис датчиком поворотавала (энкодер)
23			Машинкасдатчиком касания	Урок-практикум	Конструирование модели машинкис датчикомкасания
24			Машинкасдатчиком касания	Урок-практикум	Конструирование модели

					машинки с датчиком касания
25			Машинка с датчиком касания	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком касания
26			Машинка с датчиком касания	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком касания
27			Машинка с датчиком цвета	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком цвета
28			Машинка с датчиком цвета	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком цвета
29			Машинка с датчиком цвета	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком цвета
30			Машинка с ИК-датчиками	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с ИК-датчиками
31			Машинка с ИК-датчиками	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с ИК-датчиками
32			Машинка с ИК-датчиками	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с ИК-датчиками
Тема 4. «Повторение» (2 ч.)					
33			Обобщение по теме	Урок обобщения	Обобщение

			«Сборка моделей роботов»	систематизации	систематизация основных понятий главы «Сборка моделей роботов».
34			Основные понятия курса	Урок обобщения систематизации	Повторить основные понятия курса

Тематическое планирование. 6 класс

№	Дата		Тема урока	Форма организации урока	Виды учебной деятельности
	План	Факт			
Тема 1. Введение в робототехнику (2ч).					
1			Возможности робототехники	Комбинированный урок	Определить: Цели изучения курса робототехники. Техника безопасности и организация рабочего места
2			Три закона робототехники	Комбинированный урок	Определить: Три закона робототехники
Тема 2. Основы робототехники (3ч).					
3			Устройство двигателей и модулей	Комбинированный урок	Определить: Введение в робототехнику: история развития робототехники, понятие «робот», поколения робототехники, классификация.
4			Сборка-разборка моделей	Комбинированный урок	Определить: Разметочные измерительные инструменты, плоскогубцы, пассатижи, круглогубцы, отвёртки,

					шестигранные и рожковые ключи, плашки под болты и гайки и др
5			Правила работы	Комбинированный урок	Определить: Чтение чертежей и схем
Тема 3. Сборка моделей роботов и программирование (27 ч.).					
6			Обычная машинка	Урок-практикум	Конструирование модели обычной машинки
7			Обычная машинка	Урок-практикум	Конструирование модели обычной машинки
8			Обычная машинка	Урок-практикум	Конструирование модели обычной машинки
9			Машинка с датчиком поворота вала	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком поворота вала (энкодер)
10			Машинка с датчиком поворота вала	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком поворота вала (энкодер)
11			Машинка с датчиком поворота вала	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком поворота вала (энкодер)
12			Машинка с датчиком касания	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком касания
13			Машинка с датчиком касания	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком касания
14			Машинка с датчиком касания	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком касания

15			Машинкас датчиком касания	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком касания
16			Машинкас датчиком цвета	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком цвета
17			Машинкас датчиком цвета	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком цвета
18			Машинкас датчиком цвета	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с датчиком цвета
19			МашинкасИК- датчиками	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с ИК-датчиками
20			МашинкасИК- датчиками	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с ИК-датчиками
21			МашинкасИК- датчиками	Урок-практикум	Конструирование модели машинки с ИК-датчиками
22			Работасосредой Robotrack	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
23			Движениепо прямой	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack» алгоритма движенияпо прямой
24			Движение с различными скоростями	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack» алгоритма движения с различными скоростями
25			Движениепо кривой	Урок-практикум	Программирование в среде

					«Robotrack» алгоритма движения по кривой
26			Перемещение объекта	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack» алгоритма захвата объекта объекта
27			Встроенный светодиод	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack» индикации встроенного светодиода
28			Целочисленные переменные	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с целочисленными переменными
29			Целочисленные переменные	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с целочисленными переменными
30			Целочисленные переменные	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с целочисленными переменными
31			Математика	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа математическими операторами
32			Математика	Урок-практикум	Программирование в среде

					«Robotrack», работа математическими операторами
Тема4.«Повторение»(2ч.)					
33			Обобщение по теме «Сборка моделей роботов»	Урок обобщения систематизации	Обобщение и систематизация основных понятий главы «Сборка моделей роботов».
34			Основные понятия курса	Урок обобщения систематизации	Повторить основные понятия курса

Тематическое планирование. 7 класс

№	Дата		Тема урока	Форма организации урока	Виды учебной деятельности
	План	Факт			
Тема 1. Введение в робототехнику (1ч).					
1			Возможности робототехнических устройств	Комбинированный урок	Определить: Цели изучения курса робототехники. Техника безопасности и организация рабочего мест а
Тема 2. Сборка моделей роботов и программирование (31ч).					
2			Работа с средой Robotrack	Урок-практикум	Конструирование модели обычной машинки
3			Условия. Циклы. Логика	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа математическими операторами

4			Случайные числа	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с переменными
5			Логические переменные	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с переменными
6			Цикл со счётчиком	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа математическими операторами
7			Основы тригонометрии	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа математическими операторами
8			Встроенные кнопки	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
9			Датчик касания	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
10			Гироскоп	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием



11			Освещенность	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
12			Датчик цвета. ИК-датчик	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
13			Ультразвуковой датчик расстояния	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
14			Вывод текста на дисплей	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
15			Вывод значений на дисплей	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
16			Вывод фигур на дисплей	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
17			Управление через Bluetooth	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственная

					спецификация беспроводных персональных сетей
18			Оси управления	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственной спецификация беспроводных персональных сетей
19			Кнопки управления через Bluetooth	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственной спецификация беспроводных персональных сетей
20			Оси гироскопа	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственной спецификация беспроводных персональных сетей
21			Режим отладки	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
22			Пищалка	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
23			ABS	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»

24			Процедуры.EEPROM	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
25			Запись на SD-карту	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
26			Порты Ардуино	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
27			Энкодер	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
28			Масштабирование	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
29			Массивы	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
30			Акселерометр	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
31			Пройденный путь	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
32			Осциллограф	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
Тема 3. «Повторение» (2ч.)					
33			Обобщение по теме «Сборка моделей роботов»	Урок обобщения и систематизации	Обобщение и систематизация основных понятий главы «Сборка моделей роботов».
34			Основные понятия курса	Урок обобщения и систематизации	Повторить основные понятия курса

№	Дата		Темаурока	Форма организации урока	Видыучебнойдеятельности
	План	Факт			
Тема1.Введениевробототехнику(1ч).					
1			ТБиорганизация рабочего места	Комбинированныйурок	Определить:Цели изучения курса робототехники. Техника безопасностии организациярабочего места
Тема2.Сборкамоделейроботовипрограммирование(31ч).					
2			Работасосредой Robotrack	Урок-практикум	Конструирование модели обычной машинки
3			Осторожныйпешеход	Урок-практикум	Программированиев среде «Robotrack», работа математическими операторами
4			Выход из лабиринта	Урок-практикум	Программированиев среде «Robotrack», работа с переменными
5			Потерявшийсяребенок	Урок-практикум	Программированиев среде «Robotrack», работа с переменными
6			Ультрафон	Урок-практикум	Программированиев среде «Robotrack», работа математическими операторами
7			Ультрафон2	Урок-практикум	Программирование в среде

					«Robotrack», работа математическими операторами
8			Охранник. Сигнализация	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
9			Подъемный кран	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
10			Спринтер	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
11			Суверенный робот	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
12			Следование по линии с 1 датчиком.	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
13			Уличный фонарь	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием

14			Автопилот.Будильник	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
15			Индикатор	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
16			Атакующий защитник	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа вспомогательным инструментарием
17			Подъем	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственная спецификация беспроводных персональных сетей
18			Пугливый робот	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственная спецификация беспроводных персональных сетей
19			Игра «Кто быстрее?»	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственная спецификация

					беспроводных персональных сетей
20			Двойной подъемный лифт	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственной спецификации беспроводных персональных сетей
21			Подъемный кнопочный механизм	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
22			Траектория «Треугольник»	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
23			Траектория «Квадрат»	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
24			Траектория «Гексагон»	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
25			Волшебная палочка	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
26			Покоритель гор	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
27			Аккуратный водитель	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
28			Погремушка	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
29			Музейный сторож	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»

30			Пугливаямышь. Собачка	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
31			Индикаторгромкости.	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
32			Стрелочныйиндикатор цвета.	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
Тема3.«Повторение»(2ч.)					
33			Обобщениепо теме «Сборкамоделей роботов»	Урокобобщенияи систематизации	Обобщение и систематизация основныхпонятий главы «Сборка моделейроботов».
34			Основныепонятия курса	Урокобобщенияи систематизации	Повторить основныепонятия курса

Тематическоепланирование.9класс

№	Дата		Темаурока	Формаорганизации урока	Видыучебной деятельности
	План	Факт			
Тема1.Введениевробототехнику(1ч).					



1			ТБ и организация рабочего места	Комбинированный урок	Определить: Цели изучения курса робототехники. Техника безопасности и организация рабочего места
Тема 2. Сборка моделей роботов и программирование (31 ч).					
2			Работа с средой Robotrack	Урок-практикум	Конструирование модели обычной машинки
3			Цветовой ключ, Строительный «Уровень»	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа математическими операторами
4			Точный угловой поворот на 30°, 45°, 120°	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с переменными
5			Квадрат, ромб, восьмигранник	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с переменными
6			Датчик магнитного поля	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа математическими операторами
7			Дальномер. Координаты положения	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа математическими операторами
8			Освещенность, Цветовой дублер	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с вспомогательным инструментарием
9			Спидометр	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с вспомогательным инструментарием

10			Магнитный анализатор	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с вспомогательным инструментарием
11			Счетчик нажатий	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с вспомогательным инструментарием
12			Кодовый замок. Счетчик черных штрихов	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с вспомогательным инструментарием
13			Таймер на 20 секунд	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с вспомогательным инструментарием
14			Эмоциональные цвета	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с вспомогательным инструментарием
15			Спидометр (м/с) в зависимости от диаметра колеса (4.5 см, 6.5 см.)	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с вспомогательным инструментарием
16			Движение по черной линии с 1, 2 и 3 ИК датчиками	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», работа с вспомогательным инструментарием
17			Дистанционное управление	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственной спецификации беспроводных персональных сетей
18			Управляемое пианино	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственной спецификации беспроводных персональных сетей

19			Дистанционное управление сервомотором	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственная спецификация беспроводных персональных сетей
20			Дистанционный выключатель	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack», освоение производственная спецификация беспроводных персональных сетей
21			Машинка с б скоростями	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
22			Шумомер	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
23			Цветовой анализатор	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
24			Вращение по и против часовой стрелки	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
25			Движение вперед и назад 10 и 5 с.	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
26			Движение по спирали	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
27			Маячок	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
28			Индикация наклона	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
29			Ускоритель, ускоренное движение назад	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
30			Качели	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
31			Цветовой замок	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»
32			Цветовой замок	Урок-практикум	Программирование в среде «Robotrack»

Тема3.«Повторение»(2ч.)					
33			Обобщение по теме «Сборка моделей роботов»	Урок обобщения и систематизации	Обобщение и систематизация основных понятий главы «Сборка моделей роботов».
34			Основные понятия курса	Урок обобщения и систематизации	Повторить основные понятия курса

### Литература и средства обучения.

#### *Методическое обеспечение программы*

1. Конструктор ПервоРобот LEGO® WeDo™ (LEGO Education WeDo модели 2009580) - 6 шт.
2. Программное обеспечение «LEGO Education WeDo Software»
3. Инструкции по сборке (в электронном виде CD)
4. Книга для учителя (в электронном виде CD)
5. Ноутбук - 1 шт.
6. Интерактивная доска.

#### *Информационное обеспечение программы*

1. Наука. Энциклопедия. – М., «РОСМЭН», 2001. – 125 с.
2. Энциклопедический словарь юного техника. – М., «Педагогика», 1988. – 463 с.
3. Книга для учителя по работе с конструктором ПервоРобот LEGO WeDo (LEGO Education WeDo 1.0, 2.0).
4. Индустрия развлечений. ПервоРобот. Книга для учителя и сборник проектов. LEGO Group, перевод ИНТ, - 87 с., илл.

#### *Интернет-ресурсы*

1. <http://9151394.ru/?fuseaction=proj.lego>
2. <http://9151394.ru/index.php?fuseaction=konkurs.konkurs>
3. <http://www.lego.com/education/>
4. <http://www.wroboto.org/>
5. <http://www.roboclub.ru/>

6. <http://robosport.ru/>
7. <http://lego.rkc-74.ru/>
8. <http://legoclub.pbwiki.com/>
9. <http://www.int-edu.ru/>
10. <http://learning.9151394.ru/course/view.php?id=17>
11. <http://do.rkc-74.ru/course/view.php?id=13>
12. <http://robotclubchel.blogspot.com/>
13. <http://legomet.blogspot.com/>
14. <http://httpwwwbloggercomprofile179964.blogspot.com/>