### МИНИСТЕРСТВО ПРОСВЕЩЕНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Администрация муниципального образования «Таштагольский муниципальный район»

# Муниципальное казенное общеобразовательное учреждение «Основная общеобразовательная школа № 31» (МКОУ ООШ № 31)

РАССМОТРЕНО: на заседании педагогического

совета

Протокол № 12 «22» мая 2023г.

СОГЛАСОВАНО:

Зам. директора по УВР МКОУ ООШ № 31

/м.Л. Морозова/

«22» мая 2023г.

УТВЕРЖДЕНО:

Директор

МКОУ ООШ № 31

/H.И. Тодыякова/

Приказ № 40-а от «23» мая 2023 г

# ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ ОБЩЕРАЗВИВАЮЩАЯ ПРОГРАММА ТЕХНИЧЕСКОЙ НАПРАВЛЕННОСТИ

### «Робототехника»

для 5-9 классов основного общего образования на 2023-2024 учебный год

Уровень программы: базовый Срок реализации программы: 2 года (288 ч.)

Разработчик: Морозова Марина Леонидовна, учитель информатики МКОУ ООШ № 31

### СОДЕРЖАНИЕ

РАЗДЕЛ 1. КОМПЛЕКС ОСНОВНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК

ПРОГРАММЫ
1.1 ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА
3
1.2. ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ ПРОГРАММЫ
5
1.3 СОДЕРЖАНИЕ ПРОГРАММЫ
5
1.3.1. УЧЕБНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН
6
1.3.2. СОДЕРЖАНИЕ УЧЕБНО-ТЕМАТИЧЕСКОГО ПЛАНА
7
1.4. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ
7
РАЗДЕЛ 2. КОМПЛЕКС ОРГАНИЗАЦИОННО-ПЕДАГОГИЧЕСКИХ
УСЛОВИЙ
2.1. КАЛЕНДАРНЫЙ УЧЕБНЫЙ ГРАФИК
9
2.2. УСЛОВИЯ РЕАЛИЗАЦИИ ПРОГРАММЫ
2.3. ФОРМЫ АТТЕСТАЦИИ/КОНТРОЛЯ
13
2.4. МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ
2.5. СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ
РАЗДЕЛ 1. КОМПЛЕКС ОСНОВНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК
ПРОГРАММЫ
1.1. Пояснительная записка
Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа
«Робототехника» имеет техническую направленность и реализуется в рамках
типовой модели по созданию новых мест в образовательных организациях
различных типов для реализации дополнительных общеразвивающих

Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа разработана в соответствии с требованиями следующих нормативных документов:

ребенка» национального проекта «Образование».

программ всех направленностей федерального проекта «Успех каждого

- Федеральный закон от 29 декабря 2012 г. N 273-ФЗ "Об образовании в Российской Федерации";
- Государственная программа Российской Федерации «Развитие образования» на 2018-2025гг., утвержденная постановлением Правительства Российской Федерации от 26 декабря 2017 г. N 1642;
- Стратегия развития воспитания в Российской Федерации на период до 2025 года, утвержденная распоряжением Правительства РФ от 29.05.2015 № 996-р;
- Федеральный проект «Успех каждого ребенка», протокол заседания

проектного комитета по национальному проекту «Образование» от 07 декабря 2018 года № 3,

- Приказ Министерства просвещения РФ от 9 ноября 2018 г. № 196 «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам» с изменениями от 05.09.2019, 30.09.2020;
- Приказ Министерства просвещения РФ от 3 сентября 2019 года № 467 «Об утверждении Целевой модели развития региональных систем дополнительного образования детей»;
- Постановление Главного государственного санитарного врача РФ от 28 сентября 2020 г. № 28 "Об утверждении санитарных правил СП 2.4.3648-20 "Санитарно-эпидемиологические требования к организациям воспитания и обучения, отдыха и оздоровления детей и молодежи"";
- Методические рекомендации по проектированию дополнительных общеразвивающих программ (включая разноуровневые программы), изложенные в приложении к Письму Министерства образования и науки РФ от 18.11.15 № 09-3242 «О направлении информации»;
- Закон Кемеровской области Кузбасса «Об образовании» от 03.07.2013 № 86-ОЗ, в редакции от 04.02.2021 № 13-ОЗ;
- Региональные и муниципальные документы по ПФДО,
- Устав и локальные нормативные акты МКОУ ООШ № 31.

**Актуальность программы** состоит в том, что робототехника в школе представляет учащимся технологии 21 века, способствует развитию их коммуникативных способностей, развивает навыки взаимодействия, самостоятельности при принятии решений, раскрывает их творческий потенциал.

Дети и подростки лучше понимают, когда они что-либо самостоятельно создают или изобретают. Реализация этой программы в помогает развитию универсальных учебных действий учащихся за счет активного взаимодействия детей в ходе групповой проектной деятельности. Применение конструкторов LEGO во внеурочной деятельности в школе, позволяет существенно повысить мотивацию учащихся, организовать их творческую и исследовательскую работу. А также позволяет школьникам в форме познавательной игры узнать многие важные идеи и развивать необходимые в дальнейшей жизни навыки.

Отличительные особенности программы. Инновационный учебнометодический комплекс LEGO® Education представляет собой комплект учебно-методических материалов, информационной среды, среды программирования и моделирования, а также учебного оборудования, который является уникальным педагогическим инструментом для реализации ФГОС. Проекты нацелены на развитие у учащихся базовых исследовательских и проектных умений, имеющих основополагающее значение для научных и инженерных профессий, и формирование универсальных учебных действий.

### Адресат программы.

Ребята, имеющие склонности к технике, конструированию, программированию, а также устойчивого желания заниматься робототехникой в возрасте от 12 до 15 лет, не имеющие противопоказаний по состоянию здоровья.

**Объем и срок освоения программы** рассчитан на 2 года. Первый год обучения — 144 часа, второй год обучения — 144 часа в период с сентября по май месяц учебного года.

### Режим занятий, периодичность и продолжительность.

Освоения программы определяются содержанием программы и обеспечивают достижение планируемых результатов при режиме занятий: 1 год обучения — 2 раза в неделю по 2 академических часа в день; 2 год обучения — 2 раза в неделю по 2 академических часа в день.

### Форма обучения - очная.

Особенности организации образовательного процесса является проведение занятий в групповой форме с ярко выраженным индивидуальным подходом, чтобы создать оптимальные условия для их личностного развития. При комплектовании групп учитывается подготовленность и возрастные особенности учащихся.

Несложность оборудования, наличие и укомплектованность инструментами, приспособлениями, материалами, доступность работы позволяют заниматься по данной программе учащимся в этом возрасте. Вид занятий определен содержанием программы и предусматривает практические и теоретические занятия, соревнования и другие виды учебных занятий и учебных работ. На занятиях создана структура деятельности, создающая условия для творческого развития воспитанников на различных возрастных этапах и предусматривающая их дифференциацию по степени одаренности. Основные дидактические принципы программы: доступность и наглядность, последовательность и систематичность обучения и воспитания, учёт возрастных и индивидуальных особенностей учащихся. Обучаясь по программе, ребята проходят путь от простого к сложному, с учётом возврата к пройденному материалу на новом, более сложном творческом уровне. Программой предусмотрено, чтобы каждое занятие было направлено на овладение основами, на приобщение учащихся к активной познавательной и творческой работе. Процесс обучения строится на единстве активных и увлекательных методов и приемов учебной работы, при которой в процессе усвоения знаний, законов и правил у обучающихся развиваются творческие начала.

### 1.2. Цель и задачи программы

**Цель программы:** развитие технического творчества и формирование технической профессиональной ориентации у учащихся младшего школьного возраста средствами робототехники.

### Задачи программы:

### 1. Личностные:

• оценивать жизненные ситуации (поступки, явления, события) с точки

зрения собственных ощущений (явления, события), в предложенных ситуациях отмечать конкретные поступки, которые можно *оценить* как хорошие или плохие;

- называть и объяснять свои чувства и ощущения, объяснять своё отношение к поступкам с позиции общечеловеческих нравственных ценностей;
- самостоятельно и творчески реализовывать собственные замыслы.

### 2. Метапредметные:

Познавательные УУД:

- определять, различать и называть детали конструктора;
- конструировать по условиям, заданным взрослым, по образцу, по чертежу, по заданной схеме и самостоятельно строить схему; ориентироваться в своей системе знаний: отличать новое от уже известного;
- перерабатывать полученную информацию: делать выводы в результате совместной работы всего класса, сравнивать и группировать предметы и их образы.

Регулятивные УУД:

- уметь работать по предложенным инструкциям;
- умение излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений;
- определять и формулировать цель деятельности на занятии с помощью учителя.

Коммуникативные УУД:

• уметь работать в паре и в коллективе; уметь рассказывать о постройке; уметь работать над проектом в команде, эффективно распределять.

### 3. Предметные (образовательные):

- Учащиеся должны научиться:
- простейшим основам механики;
- видам конструкций однодетальные и многодетальные, неподвижным соединениям деталей;
- технологической последовательности изготовления несложных конструкций.
- Обучающийся получит возможность научиться:
- с помощью учителя анализировать, планировать предстоящую практическую работу, осуществлять контроль качества результатов собственной практической деятельности; самостоятельно определять количество деталей в конструкции моделей;
- реализовывать творческий замысел.

# 1.3. Содержание программы 1.3.1. Учебно-тематический план

## 1 год обучения

№	Количество часов
---	------------------

			1	T
п/ П	<b>Наименова</b> ние	Всего	Теория	Практика
	раздела, темы			
1.	Вводное занятие.	2	2	0
2.	Обзор набора Lego WeDo 2.0	2	1	1
3.	Программн ое обеспечени е LegoWeDo 2.0	4	2	2
4.	Работа над проектом «Механиче ские конструкци и»	50	20	30
5.	Работа над проектом «Транспорт »	32	13	19
6.	Работа над проектом «Мир живой природы»	52	20	32
7.	Итоговая работа.	2	1	1
8.	ИТОГО:	144	59	85

### 2 год обучения

№ п/ п	Наименование раздела, темы	Количество часов	Формы аттестации/ контроля		
Всего	Тео рия	Пра к тика			
1.	Вводное занятие. Инструктаж по технике безопасности	2	2	0	Обзор научно популярной и технической литературы; демонстрация моделей

2.	Обзорнабора Lego WeDo 2.0	2	1
3.	Программное обеспечение LegoWeDo 2.0	4	2
4.	Работа над проектом «Механические конструкции»	50	25
5.	Работа над проектом «Транспорт»	32	12
6.	Работа над проектом «Мир живой природы»	52	19
7.	Итоговая работа.	2	1
8.	ИТОГО:	144	62

## 1.3.2. Содержание учебно-тематического плана

### 1 год обучения

Раздел 1. Вводное занятие. (2 часа)

*Теория:* Инструктаж по технике безопасности. Задачи кружка на новый учебный год.

Обсуждение программ и планов. Организационные вопросы. Режим работы группы.

Раздел 2. Обзор набора LegoWeDo 2.0(2 часа)

*Теория:* Знакомство с компонентами конструктора LegoWeDo 2.0.

Практика: Конструирование по замыслу.

### *Раздел 3.* **Программное обеспечение LegoWeDo 2.0**(4 часа)

*Теория:* Знакомство со средой программирования (блоки, палитра, пиктограммы,

связь блоков программы с конструктором).

Практика: Конструирование по замыслу. Составление программ.

Раздел 4. Работа над проектом «Механические конструкции» (50 часа)

Теория: Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.

Практика: Сборка конструкций: «Валли»; «Датчик перемещения Валли»; «Датчик

наклона Валли»; «Совместная работа». Сборка конструкции «Болгарка»; «Датчик

перемещения и датчик наклона «Болгарка». Сборка конструкции «Дрель»; «Датчик

перемещения «Дрель»; «Датчик наклона «Дрель». Сборка конструкции «Пилорама»;

«Датчик перемещения и датчик наклона «Пилорама». Сборка конструкции «Автобот»; «Датчик перемещения «Автобот»; «Датчик наклона «Автобот». Сборка

конструкции «Робот-наблюдатель»; «Датчик перемещения «Робот наблюдатель».

Сборка конструкции «Миниробот»; «Датчик перемещения «Миниробот», «Датчик

наклона «Миниробот». Конструирование модели по схеме. Практическая работа.

Конструирование по замыслу. Программирование.

Раздел 5. Работа над проектом «Транспорт»(32 часа)

Теория: Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.

Практика: Сборка конструкций: «Робот-трактор», «Датчик наклона

«Роботтрактор»; «Грузовик», «Датчик перемещения «Грузовик», «Датчик наклона

«Грузовик»; «Вертолет», «Датчик перемещения «Вертолет», «Датчик наклона

«Вертолет»; «Гончая машина», «Датчик перемещения «Гончая машина», «Датчик

наклона «Гончая машина»;

Конструирование модели по схеме. Практическая работа. Конструирование по

замыслу. Программирование.

Раздел 1. Работа над проектом «Мир живой природы»(52 часа)

Теория: Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.

Практика: Сборка конструкций: «Обезьяна», «Датчик перемещения «Обезьяна»,

«Датчик наклона «Обезьяна»; «Олень с упряжкой», «Датчик перемещения «Олень

с упряжкой», «Датчик наклона «Олень с упряжкой»; «Крокодил», «Датчик

перемещения «Крокодил», «Датчик наклона «Крокодил»; «Павлин», «Датчик перемещения «Павлин», «Датчик наклона «Павлин»; «Кузнечик-1.0», «Датчик

перемещения «Кузнечик-1.0», «Датчик наклона «Кузнечик-1.0»; «Кузнечик-2.0»,

«Датчик перемещения «Кузнечик-2.0», «Датчик наклона «Кузнечик-2.0». Сборка

конструкций, изученных ранее (по выбору обучающихся). Соревнование команд.

Создание новых программ для выбранных моделей. Сборка конструкции Конструирование модели по схеме. Практическая работ. Конструирование по замыслу.

Раздел 1. Итоговая работа.(2 часа)

Теория: Программирование. Презентация.

Практика: Конструирование модели по замыслу.

### 2 год обучения

Раздел 1. Вводное занятие. (2 часа)

*Теория:* Инструктаж по технике безопасности. Задачи кружка на новый учебный

год. Обсуждение программ и планов. Организационные вопросы. Режим работы

группы.

Раздел 2. Обзор набора LegoWeDo 2.0 (2 часа)

*Теория:* Повторение и закрепление знаний окомпонентах конструктора LegoWeDo

2.0.

Практика: Конструирование по замыслу.

Раздел 3. Программное обеспечение LegoWeDo2.0(4 часа)

*Теория:* Повторение и закрепление знаний о среде программирования (блоки, палитра, пиктограммы, связь блоков программы с конструктором).

Практика: Конструирование по замыслу. Составление программ.

Раздел 4. Работа над проектом «Механические конструкции» (50 часа)

Теория: Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.

Практика: Сборка конструкций: «Подъемный кран», «Датчик перемещения «Подъемный кран», «Датчик наклона «Подъемный кран»;

«Мельница»,«Датчик

перемещения «Мельница», «Датчик наклона «Мельница»; «Качели», «Датчик перемещения «Качели», «Датчик наклона «Качели»; «Веселая карусель», «Датчик

перемещения «Веселая карусель», «Датчик наклона «Веселая карусель»; «Аттракцион «Колесо обозрения», «Датчик перемещения «Аттракцион

«Колесо обозрения»; «Механический молоток», «Датчик перемещения, датчик наклона «Механический молоток»; «Радар», «Датчик перемещения и наклона «Радар».

Сборка моделей по замыслу с использованием датчиков перемещения и наклона.

Создание новых программ для выбранных моделей. Конструирование модели по

схеме. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.

Раздел 5. Работа над проектом «Транспорт» (32 часа)

Теория: Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач. Практика: Сборка конструкций: «Подметально-уборочная машина», «Датчик перемещения «Подметально-уборочная машина», «Датчик наклона «Подметально-уборочная машина»; «Снегоочнатитем» «Подметально-уборочная машина»;

«Подметальноуборочная машина»; «Снегоочиститель», «Датчик перемещения

«Снегоочиститель», «Датчик наклона «Снегоочиститель»; «Катер», «Датчик перемещения «Катер», «Датчик наклона «Катер»; «Самолет», «Датчик перемещения

«Самолет», «Датчик наклона «Самолет». Конструирование модели. Соревнование

команд. Создание моделей и написание новых программ для них.

Раздел 6. Работа над проектом «Мир живой природы» (52 часа)

Теория: Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.

*Практика:* Сборка конструкций: «Пеликан», «Датчик перемещения

«Пеликан», «Датчик наклона «Пеликан»; «Собака», «Датчик перемещения

«Собака», «Датчик наклона «Собака»; «Лягушка», «Датчик перемещения

«Лягушка»,«Датчик наклона «Лягушка»; «Дракон»,«Датчик перемещения

«Дракон», «Датчик наклона «Дракон»; «Цветок-мухоловка», «Датчик перемещения

«Цветок-мухоловка», «Датчик наклона «Цветок-мухоловка»; «Лев», «Датчик перемещения «Лев», «Датчик наклона «Лев».

Конструирование модели. Сборка моделей по замыслу с использованием датчиков

перемещения и наклона. Создание новыхпрограмм для выбранных моделей. Практическая работ. Решение задач. Соревнование команд.

Раздел 7. Итоговая работа. (2 часа)

Теория:Программирование. Презентация.

Практика: Конструирование модели по замыслу.

### 1.4. Планируемые результаты

По окончании первого года обучения кружковцы должны Знать:

- технику безопасности и предъявляемые требования к организации рабочего места;
- закономерности конструктивного строения изображаемых предметов;
- различные приёмы работы с конструктором «LegoWeDo 2.0»;
- начальные навыки линейного программирования сконструированных роботов;
- решать задачи практического содержания, моделировать и исследовать процессы;

- переходить от обучения к учению.

Уметь:

- конструировать и создавать реально действующие модели роботов;
- управлять поведением роботов при помощи простейшего линейного программирования;
- применять на практике изученные конструкторские, инженерные и вычислительные умения и навыки;
- проявлять творческий подход к решению поставленной задачи, создавая модели

реальных объектов и процессов;

- -пользоваться обучающей и справочной литературой, интернет источниками. *Приобрести личностные результаты:*
- учащиеся мотивированы на достижение результатов, на успешность и способны

к дальнейшему саморазвитию;

- совместно обучаться в рамках одного коллектива, распределяя обязанности в

своей команде;

- проявлять повышенное внимание культуре и этике общения: слушать собеседника и высказывать свою точку зрения, предлагать свою помощь и просить
- о помощи товарища;
- проявлять интерес к обсуждению выставок собственных работ, понимать необходимость добросовестного отношения к общественно-полезному труду и

учебе;

- учащиеся освоили необходимые способы деятельности, применяемые ими как в

образовательном процессе, так и при решении реальных жизненных ситуаций,

могут научить другого;

- приобрели в совокупности универсальные учебные действия и коммуникативные

навыки, которые обеспечивают способность учащихся к дальнейшему усвоению

новых знаний и умений, личностному самоопределению.

По окончании второго года обучения кружковцы должны Знать:

- технику безопасности на компьютере и предъявляемые требования к организации

рабочего места;

- принципы создания алгоритмов и их назначение;
- принципы создания объектов и их свойства;
- -обладает начальными знаниями и элементарными представлениями о робототехнике, знает компьютерную среду, включающую в себя линейное

программирование, создает действующие модели роботов на основе конструктора

LegoWeDo2.0 по разработанной схеме, демонстрирует технические возможности

роботов, создает программы на компьютере для различных роботов с помощью

педагога и запускает их самостоятельно;

- принципы и способы создания анимации, принципы работы механизмов и их

применение, программу как среду программирования, программные средства управления механизмами.

Уметь:

- работать с аппаратными средствами (включать и выключать компьютер и блок

управления);

- запускать различные программы на выполнение;
- использовать меню, работать с несколькими окнами;
- работать с файлами и папками (создавать, выделять, копировать, перемещать,

переименовывать и удалять); находить файлы и папки; загружать проект в блок

управления;

-овладевает роботоконструированием, проявляет инициативу и самостоятельность

в среде программирования LegoWeDo 2.0, общении, познавательно – исследовательской и технической деятельности;

- способен выбирать технические решения, участников команды, малой группы (в

пары).

Приобрести личностные результаты:

-обладает установкой положительного отношения к роботоконструированию, к

разным видам технического труда, другим людям и самому себе, обладает чувством собственного достоинства;

- активно взаимодействует со сверстниками и взрослыми, участвует в совместном

конструировании, техническом творчестве имеет навыки работы с различными

источниками информации;

- способен договариваться, учитывать интересы и чувства других, сопереживать

неудачам и радоваться успехам других, адекватно проявляет свои чувства, в том

числе чувство веры в себя, старается разрешать конфликты;

- обладает развитым воображением, которое реализуется в разных видах

исследовательской и творческо-технической деятельности, в строительной игре и

конструировании; по разработанной схеме с помощью педагога, запускает программы на компьютере для роботов;

- владеет разными формами и видами творческо-технической игры, знаком с основными компонентами конструктора LegoWeDo 2.0; видами подвижных и неподвижных соединений в конструкторе, основными понятиями, применяемыми

в робототехнике, различает условную и реальную ситуации;

-достаточно хорошо владеет устной речью, способен объяснить техническое решение, может использовать речь для выражения своих мыслей, чувств и желаний, построения речевого высказывания в ситуации творческотехнической и

исследовательской деятельности;

-способен к волевым усилиям при решении технических задач, может следовать

социальным нормам поведения и правилам в техническом соревновании, в отношениях со взрослыми и сверстниками;

-проявляет интерес к исследовательской и творческо-технической деятельности,

задает вопросы педагогу и сверстникам, интересуется причинно-следственными

связями, пытается самостоятельно придумывать объяснения технические задачи;

склонен наблюдать, экспериментировать;

-способен к принятию собственных творческо-технических решений, опираясь на

свои знания и умения, самостоятельно создает авторские модели роботов на основе

конструктора LegoWeDo 2.0.

## РАЗДЕЛ 2. КОМПЛЕКС ОРГАНИЗАЦИОННО-ПЕДАГОГИЧЕСКИХ УСЛОВИЙ

### 2.1. Календарный учебны й график

### 1 год обучения

№ п/п	Тема занятия	Коли честв о часов	Время Прове де ния заняти	Форма занятия	Дат	Место проведе н ия	Форма контро л я
1.	Вводное занятие.	2		Групповая форма с ярко выраженным индивидуальным подходом			Обзор научно популя р ной и технич е

						ской литера ту ры; демонс т рация моделе й
1.Инструктаж по технике безопасности. Задачи кружка на новый учебный год. Обсуждение программ и планов. Организационные вопросы. Режим работы группы.	2	То же	Кабине т			
2.	Обзор набора LegoWe Do 2.0	2		Групповая форма с ярко выраженным индивидуальным подходом	 	Упраж н ение соревн о вание, тестир ов ание
1. Знакомство с компонентами конструктора LegoWeDo 2.0. Конструирован ие по замыслу.	2	То же	Кабине т			

					Смотры,
3.	Программное обеспечение Lego WeDo2.0	4	 Групповая форма с ярко выраженным индивидуальным подходом	 1 1 1	конкурс ы, соревно вания, выставк и по итогам тем

1. Знакомство со средой программирования (блоки, палитра, пиктограммы, связь блоков программы с конструктором). 2.	2	То же	Кабинет				
Конструирование по замыслу. Составление программ.	2	Тоже	Кабинет				
4.	Работа над проектом «Механические конструкции»	50		Групповая форма с ярко выраженным индивидуальным подходом	1 1 1	1 1 1	Виктори ны, игра соревно вание, защита проекто в
1.Сборка конструкции «Валли». Конструирование модели по схеме. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.	2	То же	Кабинет				
2. Сборка конструкции «Датчик перемещения Валли». Конструирование модели. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.	2	То же	Кабинет				
3. Сборка конструкции «Датчик наклона Валли».	2	Тоже	Кабинет				

Конструирование модели. Измерения, расчеты,

	1		
программирование			
модели. Решение			
задач.		T	
4. Сборка			
конструкции			
«Совместная			
работа».			
Конструирование			** ~
модели. Измерения,	2	То же	Кабинет
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
5. Практическая			
работа. Решение	2	То же	Кабинет
_		10 AC	Каоинст
3адач.			
6. Сборка			
конструкции			
«Болгарка».			
Конструирование			<b>*</b> ~
модели по схеме.	2	То же	Кабинет
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
7. Сборка			
конструкции			
«Датчик			
перемещения и			
датчик наклона			
«Болгарка».	2	То же	Кабинет
Конструирование		10 же	Кабинет
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
8. Сборка			
конструкции			
«Дрель».			
Конструирование			
модели по схеме.	2	То же	Кабинет
Измерения, расчеты,		10 жс	Raomici
программирование			
модели. Решение			
задач.			
9. Сборка			T
конструкции	2	То же	Кабинет
«Датчик			

перемещения	
«Лрель».	

	-		
Конструирование			
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
10. Сборка			
конструкции			
«Датчик наклона			
«Дрель».			
Конструирование			_
модели. Измерения,	2	То же	Кабинет
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
задач. 11. Сборка			
-			
конструкции			
«Пилорама».			
Конструирование		T	Кабинет
модели по схеме.	2	То же	Каоинет
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
3адач.			
12. Сборка			
конструкции			
«Датчик			
перемещения и			
датчик наклона			
«Пилорама».	2	То же	Кабинет
Конструирование		To Me	11
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
13. Практическая			
работ.			
Конструирование по	2	То же	Кабинет
замыслу.			
Программирование.			
14. Сборка			
конструкции			
«Автобот».			
Конструирование	2	То же	Кабинет
модели по схеме.			
Измерения, расчеты,			
программирование			

модели. Решение задач.

15. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Автобот».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,		10 же	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
16. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Автобот».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,	\ \frac{2}{\chi}	то же	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
17. Практическая			Кабинет
работ.			Кабинст
=		Т	
Конструирование по	2	То же	
замыслу.			
Программирование.			
18. Сборка			Кабинет
конструкции «Робот			
наблюдатель».			
Конструирование			
модели по схеме.	2	То же	
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
19. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения «Робот			
наблюдатель».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,		10 MC	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
20. Сборка			Кабинет
конструкции	2	То же	
«Датчик наклона		10 MC	
«Робот			

5.	Работа над проектом «Транспорт»	32	
25. Практическая работ. Конструирование по замыслу. Программирование.	2	То же	Кабинет
расчеты, программирование модели. Решение задач.			10.0
24. Сборка конструкции «Датчик наклона «Миниробот». Конструирование модели. Измерения,	2	То же	Кабинет
23. Сборка конструкции «Датчик перемещения «Миниробот». Конструирование модели. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.	2	То же	Кабинет
21. Практическая работ. Конструирование по замыслу. Программирование. 22. Сборка конструкции «Миниробот». Конструирование модели по схеме. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.	2	То же	Кабинет
наблюдатель». Конструирование модели. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.			

защита			Í
проекто			!
B			
1. Сборка			Кабинет
конструкции «Робот			1
трактор».			,
Конструирование			1
модели по схеме.	2	То же	1
Измерения, расчеты,			1
программирование			1
модели. Решение			'
задач.			1
<ol> <li>Сборка</li> </ol>			Кабинет
конструкции			Tuo::::-
«Датчик			1
перемещения			
_			
«Робот-трактор».		Т	
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
3. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Робот-трактор».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,	\ \ <sup>2</sup>	10 жс	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
4. Практическая			Кабинет
работа.			
Конструирование по	2	То же	
замыслу.	_	10 200	
Программирование.			
5. Сборка		<del></del>	Кабинет
_			Naomiei
конструкции «Грузовик»			
«Грузовик». Конструирование			
Конструирование		T	
модели по схеме.	2	То же	
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
6. Сборка			Кабинет
конструкции	2	То же	
«Датчик			

перемещения			
«Грузовик».			
Конструирование			
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
7. Сборка			Кабинет
_			Кабинст
конструкции «Датчик наклона			
«Грузовик».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
8. Практическая			Кабинет
работ.			
Конструирование по	2	То же	
замыслу.			
Программирование.			
9. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Вертолет».			
Конструирование			
модели по схеме.	2	То же	
Измерения, расчеты,		10 Me	
программирование			
модели. Решение			
задач.			
10. Сборка			Кабинет
_			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Вертолет».		Т	
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
11. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Вертолет».		Town	
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
1 1	1	1	l .

модели. Решение		
задач.		

	1	ı	T	1			
12. Практическая			Кабинет				
работ.							
Конструирование	2	To					
ПО	<u> </u>	же					
замыслу.							
Программирование.							
13. Сборка			Кабинет				
конструкции							
«Гончая машина».							
Конструирование							
модели по схеме.		То					
Измерения,	2	же					
расчеты,		, ACC					
программирование							
модели. Решение							
задач.			IC - C-				
14. Сборка			Кабинет				
конструкции							
«Датчик							
перемещения							
«Гончая машина».		То					
Конструирование	2	же					
модели. Измерения,		,AC					
расчеты,							
программирование							
модели. Решение							
задач.							
15. Сборка			Кабинет				
конструкции							
«Датчик наклона							
«Гончая машина».							
Конструирование		To					
модели. Измерения,	2	же					
расчеты,							
программирование							
модели. Решение							
задач.							
16. Соревнование			Кабинет				
команд. Создание			Radiffici				
новых программ		То					
для	2	же					
		ж					
выбранных							
моделей.				F	I		D
	Dagama			Групповая			Викто
	Работа над			форма	-	-	ны,
6.	проектом	52		с ярко	_	_	игра
	«Животный			выраженным	_	_	соревн
	мир»			индивидуальным			вание
				подходом			защит

					проекто
1. Сборка конструкции «Обезьяна». Конструирование модели по схеме.	2	То же	Кабинет		

модели по ехеме.			
Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.			
2. Сборка конструкции «Датчик перемещения «Обезьяна». Конструирование модели. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.	2	То же	Кабинет
3. Сборка конструкции «Датчик наклона «Обезьяна». Конструирование модели. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.	2	То же	Кабинет
4. Практическая работ. Конструирование по замыслу. Программирование.	2	То же	Кабинет
5. Сборка конструкции «Олень с упряжкой». Конструирование модели по схеме. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.	2	То же	Кабинет
6. Сборка конструкции «Датчик перемещения «Олень с упряжкой».	2	То же	Кабинет

Конструирование			
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
7. Сборка		T.	TC . C
конструкции	2	То же	Кабинет
«Датчик наклона			
«Олень с упряжкой».			
Конструирование			
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
			Кабинет
8. Практическая			каоинет
работ.		Town	
Конструирование по	2	То же	
замыслу.			
Программирование.			
9. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Крокодил».			
Конструирование			
модели по схеме.	2	То же	
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
10. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Крокодил».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
11. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Крокодил».			
Конструирование			
модели. Измерения,	2	То же	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
задач.			

12. Практическая			Кабинет
работ.			
Конструирование по	2	То же	
замыслу.			
Программирование.		_	
13. Сборка			Кабинет
конструкции	2	То же	
«Павлин».		10 Me	
Конструирование		_	
r	7		
модели по схеме.			
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.		Т	T., <u>.</u>
14. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Павлин».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.	<del> </del>	<u> </u>	TC 6
15. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Павлин».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			Tr - G
16. Практическая			Кабинет
работ.	2	То же	
Конструирование по	2	10 же	
Замыслу.			
Программирование.	+	+	Кабинет
17. Сборка			Каоинст
конструкции «Кузнечик - 1.0».			
«Кузнечик - 1.0». Конструирование			
модели по схеме.	2	То же	
Измерения, расчеты,	\ \frac{2}{}	10 же	
программирование			
модели. Решение			
задач. 18. Сборка	+	1	Кабинет
-	2	То же	Кабинст
конструкции			

«Датчик перемещения «Кузнечик - 1.0». Конструирование			
модели. Измерения, расчеты,			
программирование модели. Решение			
задач.			
10.07	1	T	TC . C
19. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Кузнечик – 1.0».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование модели. Решение			
3адач.			Кабинет
20. Практическая работ.			каоинет
Конструирование по	2	То же	
замыслу.		10 %	
Программирование.			
21. Сборка			Кабинет
конструкции			Raomici
«Кузнечик - 2.0».			
Конструирование			
модели по схеме.	2	То же	
Измерения, расчеты,		10 же	
программирование			
модели. Решение			
задач.			
22. Сборка			Кабинет
конструкции «Датчик			
перемещения			
«Кузнечик - 2.0».			
Конструирование	2	То же	
модели. Измерения,		10 ///	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
23. Сборка			Кабинет
конструкции			1140111101
«Датчик наклона			
«Кузнечик – 2.0».	2	То же	
Конструирование	-		
модели. Измерения,			
расчеты,			
T	1	I .	

программирование модели. Решение			
задач.			
24. Практическая			Кабинет
работа. Решение	2	То же	
задач.			
25. Сборка			Кабинет
конструкций,	2	То же	
изученных ранее (по		10 MC	
выбору			

обучающихся). Соревнование команд. Создание новых программ для выбранных моделей.						
26. Соревнование команд. Создание новых программ.	2	То же	Кабинет № 13			
7.	Итоговая работа	2		Групповая форма с ярко выраженным индивидуальным подходом	 	Виктори ны, тесты, конкурс ы, защита проекто в
1. Конструирование модели по замыслу. Программирование. Презентация.	2	То же	Кабинет № 13			

2 год обучения

№ п/п	Тема занятия	Коли ч ество часо в	Время проведе н ия заняти я	Форма занятия	Дат а	Место проведе н ия	Форм а контр о ля
1.	Вводное занятие.	2		Групповая форма с ярко выраженным индивидуальным подходом			Обзор научно популя р ной и технич е ской литера т уры; демонс

						т рация моделе й
1. Инструктаж по технике безопасности. Задачи кружка на новый учебный год. Обсуждение программ и планов. Организационные вопросы. Режим работы группы.	2	то же	Кабинет			
2.	Обзор набора LegoWe Do 2.0	2		Групповая форма с ярко выраженным	 	Упраж н ение соревн о вание,

индивидуальным	тестиро					
подходом  1. Повторение и закрепление знаний о компонентах конструктора LegoWeDo 2.0. Конструирование по замыслу.	<b>2</b>	то же	Кабинет № 1			
3.	Программное обеспечение Lego WeDo2.0	4		Групповая форма с ярко выраженным индивидуальным подходом	 	Смотры, конкурс ы, соревно вания, выставк и по итогам тем
1. Повторение и закрепление знаний о среде	2	то же	Кабинет № 1			

программирования (блоки, палитра, пиктограммы, связь блоков программы с конструктором).  2. Конструирование по замыслу. Составление программ.	2	то же	Кабинет № 1			
4.	Работа над проектом «Механические конструкции»	50		Групповая форма с ярко выраженным индивидуальным подходом	 	Виктори ны, игра соревно вание, защита проекто в
1. Сборка конструкции «Подъемный кран». Конструирование модели по схеме. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач.	2	то же	Кабинет № 1			
2. Сборка конструкции «Датчик перемещения «Подъемный кран».	2	то же	Кабинет № 1			

Конструирование модели. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение			
задач.  3. Сборка конструкции «Датчик наклона «Подъемный кран». Конструирование модели. Измерения, расчеты, программирование	2	то же	Кабинет № 1

n	1		
модели. Решение			
задач.			
4. Сборка моделей			
по замыслу с			
использованием			
датчиков	2	то же	Кабинет
перемещения и		10 Me	<b>№</b> 1
наклона. Создание			
новых программ для			
выбранных моделей.			
5. Сборка			
конструкции			
«Мельница».			
Конструирование			IC-Syrvam
модели по схеме.	2	то же	Кабинет
Измерения, расчеты,			<b>№</b> 1
программирование			
модели. Решение			
задач.			
6. Сборка			
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Мельница».			_
Конструирование	2	то же	Кабинет
модели. Измерения,		10 AC	<b>№</b> 1
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
7. Сборка			
конструкции			
«Датчик наклона			Кабинет
«Мельница».	2	то же	<b>№</b> 1
Конструирование			
модели. Измерения,			
расчеты,			
	٦		
программирование			
модели.		Г	
8. Сборка моделей по			
замыслу с			
использованием			
датчиков	2	то же	Кабинет
перемещения и			<b>№</b> 1
наклона. Создание			
новых программ для			
выбранных моделей.			
9. Сборка			
конструкции	2	TO 140	Кабинет
«Качели».		то же	<b>№</b> 1
Конструирование			

модели по схеме.			
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
10. Сборка			
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Качели».			<b>T</b> 0 <b>G</b>
Конструирование	2	то же	Кабинет
модели. Измерения,			<b>№</b> 1
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
11. Сборка			
конструкции			
«Датчик наклона			
«Датчик наклона «Качели».			
«качели». Конструирование			Кабинет
	2	то же	N <sub>2</sub> 1
модели по схеме.			JN⊡ I
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решения			
задач.			
12. Сборка моделей			
по замыслу с			
использованием			TC . C
датчиков	2	то же	Кабинет
перемещения и			<b>№</b> 1
наклона. Создание			
новых программ для			
выбранных моделей.			
13. Сборка			TC 6
конструкции	2	то же	Кабинет
«Веселая карусель».			<b>№</b> 1
Конструирование			
	1		
модели по схеме.			
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
14. Сборка			
конструкции			
«Датчик			
перемещения	2	то же	Кабинет
«Веселая карусель».		10 AC	<b>№</b> 1
Конструирование			
модели. Измерения,			
расчеты,			
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	

	T	Г	
программирование			
модели. Решение			
задач.			
15. Сборка			
конструкции			
«Датчик наклона			
«Веселая карусель».			
Конструирование	2	TO MA	Кабинет
модели. Измерения,	2	то же	<b>№</b> 1
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
16. Сборка моделей			
по замыслу с			
использованием			
			Кабинет
датчиков	2	то же	<b>№</b> 1
перемещения и наклона. Создание			14⊼ 1
новых программ для			
выбранных моделей.			
17. Сборка			
конструкции			
«Аттракцион			
«Колесо обозрения».			
Конструирование	2	то же	Кабинет
модели по схеме.		10 MC	<b>№</b> 1
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
18. Сборка			
конструкции			
«Датчик			
перемещения			Кабинет
«Аттракцион	2	то же	<b>№</b> 1
«Колесо обозрения».			J (_ 1
Конструирование			
модели. Измерения,			
модели. измерения,	<u>I</u>	<u> </u>	
nacuetti	1		
расчеты,			
программирование модели. Решение			
задач.			
19. Сборка моделей			
по замыслу с			
использованием			TC 6
датчиков	2	то же	Кабинет
перемещения и			<b>№</b> 1
наклона. Создание			
новых программ для			
выбранных моделей.			

20.05	T	Г	
20. Сборка			
конструкции			
«Механический			
молоток».			
Конструирование	2	то же	Кабинет
модели по схеме.	2	10 AC	<b>№</b> 1
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
21. Сборка			
конструкции			
«Датчик			
перемещения, датчик			
наклона			
«Механический			
МОЛОТОК».	2	то же	Кабинет
		10 AC	<b>№</b> 1
Конструирование			
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
22. Сборка моделей			
по замыслу с			
использованием			
датчиков	2	то же	Кабинет
перемещения и	2	10 MC	<b>№</b> 1
наклона. Создание			
новых программ для			
выбранных моделей.			
23. Сборка			
конструкции			
«Радар».			
Конструирование			I/ - E
модели по схеме.	2	то же	Кабинет
Измерения, расчеты,			<b>№</b> 1
программирование			
модели. Решение			
задач.			
	I	I	I

24. Сборка			
конструкции			
«Датчик			
перемещения и			
наклона «Радар».	2	то	Кабинет
Конструирование	2	же	<b>№</b> 1
модели.			
Измерения,			
расчеты,			
программирование			

модели. Решение							
задач.							
25. Сборка							
моделей							
по замыслу с использованием							
датчиков							
перемещения и	2	то	Кабинет				
наклона. Создание	2	же	<b>№</b> 1				
новых программ							
для							
выбранных							
моделей.							
							Виктори
				Групповая			ны,
	Работа над			форма	_	_	игра
5.	проектом	32		с ярко	_	_	соревно
	«Транспорт»			выраженным	_	_	вания,
	F			индивидуальным			защита
				подходом			проекто
1 C5 any			Кабинет				В
1. Сборка			Каоинет				
конструкции «Подметально							
уборочная							
машина».							
Конструирование		то					
модели по схеме.	2	же					
Измерения,							
расчеты,							
программирование							
модели. Решение							
задач.							
2. Сборка			Кабинет				
конструкции							
«Датчик							
перемещения							
«Подметально уборочная							
уоорочная машина».		то					
Конструирование	2	же					
модели.							
Измерения,							
расчеты,							
программирование							
модели. Решение							
задач.							
3. Сборка		то	Кабинет				
конструкции	2	же					
«Датчик наклона							

«Подметально			
уборочная машина».			
Конструирование			
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
4. Соревнование			Кабинет
команд. Создание			Ruominer
моделей и написание	2	то же	
новых программ для		10 %	
НИХ.			Кабинет
5. Сборка			Каоинст
конструкции			
«Снегоочиститель».			
Конструирование			
модели по схеме.	2	то же	
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
6. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Снегоочиститель».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
7. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Снегоочиститель».			
Конструирование			
модели. Измерения,	2	то же	
расчеты,			
программирование			
программирование модели. Решение			
задач.			Кабинет
8. Соревнование			Каоинет
команд. Создание			
моделей и написание	2	то же	
новых программ для			
них.			
9. Сборка			Кабинет
конструкции	2	то же	
«Катер».		10 AC	
Конструирование			

	_		
модели по схеме.			
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
10. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Катер».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
11. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Катер».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,	_		
расчеты,			
программирование			
модели.			
12. Соревнование			Кабинет
команд. Создание			Raomiei
моделей и написание	2	то же	
новых программ для		10 MC	
них.			
13. Сборка			Кабинет
конструкции			Raomici
«Самолет».			
Конструирование			
модели по схеме.	2	то же	
Измерения, расчеты,	2	10 AC	
программирование			
модели. Решение			
3адач.			Кабинет
14. Сборка			каоинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Самолет».		To Mo	
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.	1		<u> </u>

15. Сборка	2	то же	Кабинет
конструкции	2	то же	Raomici

«Датчик наклона «Самолет». Конструирование модели. Измерения, расчеты, программирование модели. Решение задач. 16. Соревнование команд. Создание			Кабинет			
моделей и		то				
написание	2	же				
новых программ						
для них.						
			Кабинет			Виктори
6.	Работа над проектом «Мир живой природы»	52		Групповая форма с ярко выраженным индивидуальным подходом	  -	ны, игра соревно вания, защита проекто в
1. Сборка			Кабинет			
конструкции						
«Пеликан».						
Конструирование модели.		то				
Измерения,	2	же				
расчеты,		, Acc				
программирование						
модели. Решение						
задач.						
2. Сборка конструкции «Датчик перемещения «Пеликан».			Кабинет			
Конструирование	2	то				
модели. Измерения,		же				
расчеты,						
программирование						
модели. Решение						
задач.						
3. Сборка	_	то	Кабинет			
конструкции	2	же				
«Датчик наклона						

«Пеликан».				
Конструирование				
модели.				
Измерения,				
расчеты,				
программирование				
модели. Решение				
задач.				

4. Сборка моделей по			Кабинет
замыслу с			
использованием			
датчиков			
перемещения и	2	то же	
наклона. Создание			
новых программ для			
выбранных моделей.			
5. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Собака».			
Конструирование			
модели по схеме.	2	то же	
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
6. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Собака».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
7. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Собака».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,		10 %C	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
8. Сборка моделей по			Кабинет
замыслу с			
использованием	2	то же	
датчиков			
перемещения и			

			T
наклона. Создание			
новых программ для			
выбранных моделей.			
9. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Лягушка».	2	то же	
Конструирование		10 %C	
модели по схеме.			
Измерения, расчеты,			
-	_		
программирование			
модели. Решение			
задач.			
10. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Лягушка».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
11. Сборка			Кабинет
конструкции			radinier
«Датчик наклона			
«Лягушка».			
Конструирование			
модели. Измерения,	2	то же	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
12. Сборка моделей			Кабинет
по замыслу с			1 (aointei
использованием			
датчиков			
перемещения и	2	то же	
наклона. Создание			
новых программ для			
выбранных моделей.			
13. Сборка			Кабинет
конструкции			Каоинст
«Дракон».			
«дракон». Конструирование			
	2	TO WA	
модели оп схеме.		то же	
Измерения, расчеты,			
программирование			
модели. Работа по			
схеме.			

	<del>_</del>	<del>_</del>	
14. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик			
перемещения			
«Дракон».			
	2	TO MA	
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
15. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Дракон».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
16. Сборка моделей			Кабинет
по замыслу с			
использованием			
датчиков			
перемещения и	2	то же	
наклона. Создание			
новых программ для			
выбранных моделей.			
17. Сборка			Кабинет
-			Каоинет
конструкции			
«Цветок			
мухоловка».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,		10 MC	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
18. Сборка			Кабинет
конструкции			1
«Датчик			
перемещения			
«Цветок			
мухоловка».	2	то же	
Конструирование			
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задач.			
<u> </u>	1	1	I

19. Сборка			Кабинет
конструкции			
«Датчик наклона			
«Цветок			
мухоловка».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,		10 Me	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задача.			
задача.	<u> </u>	<u> </u>	
20. Практическая	T		Кабинет
работ. Решение	2	то же	I\u01111-
задач.		TO AC	
21. Сборка			Кабинет
конструкции «Лев».			Naomi
Конструкции «лев».			
модели. Измерения,			
модели. Измерения, расчеты,	2	то же	
расчеты, программирование			
программирование модели. Решение			
задач. 22 Сборка			Кабинет
22. Сборка			Каоинсі
конструкции «Датчик			
перемещения «Лев».			
Конструирование	2	то же	
модели. Измерения,			
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
3адач. 22. Сборка			TC C
23. Сборка			Кабинет
конструкции			I
«Датчик наклона			l
«Лев».			
Конструирование	2	то же	l
модели. Измерения,	_	1	
расчеты,			
программирование			
модели. Решение			
задача.			T0 C
24. Практическая			Кабинет
работ. Решение	2	то же	
задач.			
25. Сборка			Кабинет
конструкций,			
изученных ранее (по	2	то же	
выбору		10 Me	
обучающихся).			
Соревнование			

выбранных моделей.			
26. Соревнование			Кабинет
команд. Создание	2	то же	i /
новых программ для		10 AC	I
выбранных моделей.			1
		1	
7.	Итоговая работа.	2	
		,	
201111779	1		
защита			
проекто			
В		Г	
1.Конструирование		<u>'</u>	1
модели по замыслу.	2	TO WO	Кабинет
Программирование.	2	то же	Кабинет
Презентация.		'	1
-			

### 2.2. Условия реализации программы

команд. Создание новых программ для

1. Материально-техническое обеспечение:

Для полноценной реализации программы необходимо:

- создать условия для разработки проектов;
- обеспечить удобным местом для индивидуальной и групповой работы;
- обеспечить обучающихся аппаратными и программными средствами.

Учебная аудитория для проведения лекционных и практических занятийоснащенная мебелью.

- Компьютер; основная конфигурация современного компьютера обеспечивает обучаемому мультимедиа-возможности: видеоизображение и звук.
- Устройства для ручного ввода текстовой информации и манипулирования экранными объектами клавиатура и мышь.
- Устройства для презентации: проектор, экран.
- Локальная сеть для обмена данными.
- Выход в глобальную сеть Интернет.
- Операционная система.
- Файловый менеджер (в составе операционной системы или др.).
- Интегрированное офисное приложение, включающее текстовый редактор, растровый и векторный графические редакторы, электронные таблицы и средства разработки презентаций.
- Программное обеспечение LegoEducation WEDO 2.0.
- Лего-конструкторы.
- Персональный компьютер.
- 2. Информационное обеспечение:
- профессиональная и дополнительная литература для педагога, учащихся, родителей;

- наличие аудио-, видео-, фотоматериалов, интернет источников, плакатов,

чертежей, технических рисунков.

No No	Наименование	Количество
π/π	оборудования	Количество
1.	Интерактивная доска	1
2.	Ноутбук (для педагога)	1
3.	Ноутбук для воспитанника (пронумерованный)	10
4.	Проектор	1
5.	Базовый набор LegoWeDo 2.0 (пронумерованный)	10
6.	Мотор	10
7.	Датчик движения WeDo 2.0	10
8.	Датчик расстояния WeDo 2.0	10
9.	USB Lego – коммутатор(хаббл)	10

### 3. Кадровое обеспечение:

В реализации программы заняты педагоги высшей педагогической квалификации, многократные победители и участники профессиональных конкурсов технической направленности разного уровня. Успешную реализацию программы обеспечивает педагог дополнительного образования, обладающий не только профессиональными знаниями, но и компетенциями в организации и ведении образовательной деятельности творческого объединения технической направленности.

# 2.3. Формы аттестации / контроля

Оценку образовательных результатов учащихся по программе следует проводить в виде:

- тестирование, демонстрация моделей;
- упражнение-соревнование, игра-соревнование, игра-путешествие;
- викторины, конкурсы профессионального мастерства, смотры, открытые занятия, представление курсовой работы;
- персональные выставки, выставки по итогам разделов, текущая и итоговая защита проектов.

Формы подведения реализации программы. Главным результатом реализации программы является создание каждым ребёнком своего оригинального продукта, а главным критерием оценки учащегося является не столько его талантливость, сколько его способность трудиться, способность упорно добиваться достижения нужного результата. Это возможно при:

- Организации текущих выставок лучших работ. Представление собственных

модернизированных моделей на этих выставках.

- Наблюдение за работой учащихся на занятиях, командный анализ проведённой работы, зачётная оценка по окончании занятия.
- Участие учащихся в проектной деятельности, соревнования, конкурсах разного уровня.
- В конце 1 и 2 года обучения ребята создают своих собственных роботов и делают презентацию их возможностей для родителей.

Способы и формы проверки результатов освоения программы. Виды контроля:

- вводный, который проводится перед началом работы и предназначен для закрепления знаний, умений и навыков по пройденным темам;
- текущий, проводимый в ходе учебного занятия и закрепляющий знания по данной теме.

Формы проверки результатов:

- наблюдение за учащимися в процессе работы;
- игры;
- индивидуальные и коллективные творческие работы.

Формы подведения итогов:

- выполнение практических работ;
- контрольные занятия.

Итоговая аттестация учащихся проводится по результатам подготовки и защиты проекта (участия в соревнованиях).

Проверка усвоения учащимися программы производится в форме аттестации (входной контроль, текущая, промежуточная и итоговая), а также участием в выставках, конкурсах, соревнованиях. Формы и критерии оценки результативности определяются самим педагогом и заносятся в протокол (бланк ниже), чтобы можно было отнести обучающихся к одному из трех уровней результативности: высокий, средний, низкий.

Оценочными критериями результативности обучения также являются:

- критерии оценки уровня теоретической подготовки обучающихся: соответствие уровня теоретических знаний программным требованиям; широта кругозора; свобода восприятия теоретической информации; развитость практических навыков работы со специальной литературой, осмысленность и свобода использования специальной терминологии;
- критерии оценки уровня практической подготовки обучающихся: соответствие уровня развития практических умений и навыков программным требования; свобода владения специальным оборудованием и оснащением; качество выполнения практического задания; технологичность практической деятельности;
- критерии оценки уровня развития обучающихся детей: культура организации

практической деятельности: культура поведения; творческое отношение к выполнению практического задания; аккуратность и ответственность при работе; развитость специальных способностей.

#### 2.4. Методические материалы

На занятиях используются различные методы обучения:

- Объяснительно-иллюстративные (рассказ, объяснение, демонстрации, опыты, таблицы и др.) способствуют формированию у учащихся первоначальных сведений об основных элементах производства, материалах, технике, технологии, организации труда и трудовой деятельности человека.
- Репродуктивные (воспроизводящие) содействуют развитию у учащихся умений и навыков.
- Проблемно-поисковые (проблемное изложение, частично поисковые, исследовательские) в совокупности с предыдущими служат развитию творческих способностей обучающихся.
- Пооперационный метод (презентации), метод проектов необходимо сочетать репродуктивный и проблемно-поисковый методы, для этого используют наглядные динамические средства обучения.

Также в работе применяются разнообразные *образовательные технологии* — технология группового обучения, технология развивающего обучения, технология исследовательской деятельности, коммуникативная технология обучения, технология решения изобретательских задач, проектная и здровьесберегающая технологии.

Основными формами работы в объединении «Робототехника LegoWeDo 2.0» является учебно-практическая деятельность:

- 80% практических занятий,
- 20% теоретических занятий.

На занятиях используются различные формы работы:

- беседа, выставка, защита проектов, игра, профессиональный конкурс, мастер-класс, викторины, тестирование, наблюдение, открытое занятие, практическое занятие, праздники и мероприятия, эстафета, ярмарка, презентация, техническая мастерская;
- индивидуальная (самостоятельное выполнение заданий); групповая, которая предполагает наличие системы «руководитель-группа-обучающийся»; парная (или командная), которая может быть представлена парами сменного состава;

где действует разделение труда, которое учитывает интересы и способности каждого обучающегося, существует взаимный контроль перед группой. Тематика и формы методических и дидактических материалов, используемых педагогом:

- различные специализированные пособия, оборудование, чертежи, технические рисунки, плакаты моделей;
- инструкционные материалы, технологические карты, задания, упражнения, образцы изделий, наглядный и раздаточные материалы. Алгоритм учебного занятия:
- подготовительный этап (приветствие, подготовка учащихся к работе, организация начала занятия, создание психологического настроя, активизация внимания, объявление темы и цели занятия, проверка усвоения

знаний предыдущего занятия)

- основной этап (подготовка к новому содержанию, обеспечение мотивации и принятие учащимися цели учебно-познавательной деятельности; усвоение новых знаний и способов действий, обеспечение восприятия осмысления и первичного запоминания связей и отношений в объекте изучения; первичная проверка понимания изученного, установление правильности и осознанности усвоения нового учебного материала, выявление ошибочных или спорных представлений и их коррекция; применение пробных практических заданий; закрепление новых знаний-умений, способов действий и их применения, обобщение и систематизация знаний-умений; выявление качества и уровня овладения знаниями, самоконтроль, самокоррекция знаний-умений и способов действий)
- заключительный этап (анализ и оценка успешности достижения цели и задач, определение перспективы последующей работы; совместное подведение итогов занятия; рефлексия самооценка учащимися своей работоспособности, психологического состояния, причин и способы устранения некачественной работы, результативности работы, содержания и полезности работы).

Методические рекомендации. На первых занятиях следует продемонстрировать работу всех инструментов и приспособлений, необходимых для работы в течении года. Детально проработать правила техники безопасности. Изучение процесса передачи движения и преобразования энергии в машине. Идентификация простых механизмов, работающих в модели, включая рычаги, зубчатые и ремённые передачи. Ознакомление с более сложными типами движения, использующими кулачок, червячное и коронное зубчатые колеса. Понимание того, что трение влияет на движение модели. Понимание и обсуждение критериев испытаний. Понимание потребностей живых существ. Создание и программирование действующих моделей. Интерпретация двухмерных и трехмерных иллюстраций и моделей. Понимание того, что животные используют различные части своих тел в качестве инструментов. Сравнение природных и искусственных систем. Использование программного обеспечения для обработки информации. Демонстрация умения работать с цифровыми инструментами и технологическими системами. Сборка, программирование и испытание моделей. Изменение поведения модели путём модификации её конструкции или посредством обратной связи при помощи датчиков. Измерение времени в секундах с точностью до десятых долей. Оценка и измерение расстояния. Усвоение понятия случайного события. Связь между диаметром и скоростью вращения. Использование чисел для задания звуков и для задания продолжительности работы мотора. Установление взаимосвязи между расстоянием до объекта и показанием датчика расстояния. Установление взаимосвязи между положением модели и показаниями датчика наклона. Использование чисел при измерениях и при оценке качественных параметров.

Группы второго года обучения комплектуются из учащихся, прошедших

начальную подготовку. Работа в кружке расширяет круг знаний учащихся. Они способны конструировать и моделировать самостоятельно. Изготовив любую модель робота, необходимо проверить её запрограммированные свойства, провести пробные запуски, корректировать.

Организация мозговых штурмов для поиска новых решений. Обучение принципам совместной работы и обмена идеями, совместно обучаться в рамках одной группы. Подготовка и проведение демонстрации модели. Участие в групповой работе в качестве «мудреца», к которому обращаются со всеми вопросами. Становление самостоятельности: распределять обязанности в своей группе, проявлять творческий подход к решению поставленной задачи,

создавать модели реальных объектов и процессов, видеть реальный результат своей работы. Общение в устной форме с использованием специальных терминов. Использование интервью, чтобы получить информацию и составить схему рассказа. Написание сценария с диалогами с помощью моделей.

Описание логической последовательности событий, создание постановки с главными героями и её оформление визуальными и звуковыми эффектами при помощи моделирования. Применение мультимедийных технологий для генерирования и презентации идей. Собираем робота из конструктора Lego WeDo 2.0 (программируемые роботы). Основной предметной областью являются естественно-научные представления о приемах сборки и программирования. Этот модуль используется как справочный материал при работе с комплектом заданий. Он изучается и на отдельных занятиях, чтобы познакомить учащихся с основами построения механизмов и программирования. Данный модуль формирует представления учащихся о взаимосвязи программирования и механизмов движения.

# 2.5. Список литературы

#### - для педагога:

- 1. «Базовый набор Перворобот» Книга для учителя. Перевод на русский язык Института новых технологий образования, М., 1999 г.
- 2. «Введение в Робототехнику», справочное пособие к программному обеспечению ПервороботNXT, ИНТ, 2007г.
- 3. «Государственные программы по трудовому обучению 1992-2000 гг.» Москва.: «Просвещение».
- 4. Безбородова Т.В. «Первые шаги в геометрии», М.:«Просвещение», 2009.
- 5. Волкова С.И. «Конструирование», М: «Просвещение», 2009.
- 6. Давидчук А.Н. «Развитие у дошкольников конструктивного творчества» Москва «Просвещение» 1976
- 7. Индустрия развлечений. ПервоРобот. Книга для учителя и сборник проектов. LEGO Group.
- 8. Индустрия развлечений. ПервоРобот. Книга для учителя и сборник проектов. LEGO Group, перевод ИНТ, 87 с., ил.
- 9. Книги для учителя по работе с конструктором «Перворобот LEGO

#### WeDo»

- 10.Козлова В.А. Робототехника в образовании [электронный pecypc]//http://lego.rkc-74.ru/index.php/2009-04-03-08-35-17, Пермь, 2011 г.
- 11. Комарова Л.Г. «Строим из LEGO» «ЛИНКА-ПРЕСС» Москва 2001
- 12. Кружок робототехники, [электронный ресурс]//http://lego.rkc-74.ru/index.php/-lego-
- 13.ЛЕГО-лаборатория (ControlLab). Эксперименты с моделью вентилятора: Учебнометодическое пособие, М., ИНТ, 1998. 46 с.
- 14. Литвиненко В.М., Аксёнов М.В. ЛЕГО МАСТЕР. Санкт-Петербург..: «Издательство «Кристалл»». 1999г.
- 15. Лусс Т.В. «Формирование навыков конструктивно-игровой деятельности у учащихся с помощью LEGO». Гуманитарный издательский центр ВЛАДОС Москва 2003
- 16.Мир вокруг нас: Книга проектов: Учебное пособие.- Пересказ с англ.- М.: Инт, 1998. 1. ЛЕГО-лаборатория (ControlLab):Справочное пособие, М., ИНТ, 1998. -150 стр.
- 17. Наука. Энциклопедия. М., «РОСМЭН», 2001г.
- 18. Сборник «Нормативно-правовая база дополнительного образования детей». Москва: Издательский дом «Школьная книга», 2006г.
- 19. Сборник материалов международной конференции «Педагогический процесс, как непрерывное развитие творческого потенциала личности» Москва.: МГИУ, 1998г.
- 20. Смирнов Н.К. «Здоровьесберегающие образовательные технологии в работе учителя и школы». Москва.: «Издательство Аркти», 2003г.
- 21. Справочное пособие к программному обеспечению Robolab. Москва.: ИНТ.
- 22. Сухомлинсий В.А. Воспитание коллектива. М.: Просвещение, 1989.
- 23. Трактуев О., Трактуева С., Кузнецов В. «ПЕРВОРОБОТ. Методическое учебное пособие для учителя». Москва.: ИНТ.
- 24. Энциклопедический словарь юного техника. М., «Педагогика» для учащихся:
- 1. Александров В.В. Диаграммы в Exce1: Краткое руководство. М. СПб. -Киев: Диалектика, 2004.
- 2. Беккерман Е.Н. Работа с электронной почтой с использованием ClawsMail и MozillaThunderbird (ПО для управления электронной почтой). Учебное пособие М: Альт Линукс, 2009 г.
- 3. Босова Л.Л. Занимательные задачи по информатике. 3-е изд. М.:Бином. Лаборатория знаний, 2007.
- 4. Волков В., Черепанов А., группа документаторов ООО «Альт Линукс». Комплект дистрибутивов Альт Линукс 5.0 Школьный. Руководство пользователя. М: Альт Линукс, 2009 г.
- 5. Залогова Л.А. Компьютерная графика. Учебное пособие, М., БИНОМ, 2006.
- 6. Информатика. 7-9 класс. Практикум задачник по моделированию/ Под

- ред. Н.В. Макаровой. СПб.: Питер, 2001.
- 7. Информатика. Задачник-практикум в 2 т./ Под ред. И.Г. Семакина, Е.К. Хеннера. М.: БИНОМ. Лаборатория Знаний, 2004.
- 8. Кошелев М.В. Справочник школьника по информатике / М.В. Кошелев 2-е издание М.: Издательство «Экзамен», 2009 г.
- 9. Лукин С.Н. Самоучитель для начинающих: Практические советы. М.: Диалог-МИФИ, 2004.
- 10. Машковцев И.В. Создание и редактирование Интернет-приложений с использованием Bluefish и QuantaPlus (ПОдля создания и редактирования Интернет-приложений). Учебное пособие М: Альт Линукс 2009 г.
- 11. Немчанинова Ю.П. Алгоритмизация и основы программирования на базе KTurtle (ПОдля обучения программированию KTurtle). Учебное пособие. М: Альт Линукс, 2009 г.
- 12. Новейшая энциклопедия персонального компьютера. М.: ОЛМАПРЕСС, 2003. 920 с.: ил.
- 13. Филиппов С.А. Робототехника для учащихся и родителей СанктПетербург «Наука» 2010г.
- 14. Фролов М. Учимся работать на компьютере: Самоучитель для учащихся и родителей. М.: Бином Лаборатория знаний, 2004 г.
- 15. Хахаев И. Первые шаги в GIMP. М: Альт Линукс, 2009 г.
- 16. Хахаев И., Машков В. и др. OpenOffice.Org Теория и практика. М: Альт Линукс, 2009 г.
- 17. Шафран Э. Создание web-страниц; Самоучитель.-СПб.:Питер, 2000.

# Интернет-ресурсы:

- 1. http://int-edu.ru Институт новых технологий
- 2. http://7robots.com/
- 3. http://iclass.home-edu.ru/course/category.php?id=15 Школа "Технологии обучения"
- 4. http://roboforum.ru/ Технический форум по робототехнике.
- 5. http://www.robocup2010.org/index.php
- 6. http://www.NXTprograms.com. Официальный сайт NXT
- 7. http://www.membrana.ru . Люди. Идеи. Технологии.
- 8. http://www.3dnews.ru . Ежедневник цифровых технологий. О роботах на русском языке
- 9. http://www.all-robots.ru Роботы и робототехника.
- 10.http://www.ironfelix.ru Железный Феликс. Домашнее роботостроение.
- 11.http://www.roboclub.ru РобоКлуб. Практическая робототехника.
- 12.http://www.robot.ru ПорталRobot.Ru Робототехника и Образование.
- 13.zavuch.info3ABУЧ.инфо Учитель национальное достояние

14.https://www.uchportal.ru сообщество учителей	Учительс кий	портал	_	междунаро дное
--	-----------------	--------	---	-------------------

15.https://www.metod- kopilka.ru Методическая планы-конспекты уроков, тесты для учителей.	копилка	- презента ции,		
16.http://klyaksa.net/htm/kopilka/	Информат ика	И	информаци онно	

коммуникационные технологии в школе

17.http://lbz.ru/metodist/ Методическая служба. Издательство «БИНОМ. Лаборатория знаний»