Муниципальное бюджетное общеобразовательное учреждение средняя общеобразовательная школа № 256

УТВЕРЖДЕНО Директор МБОУ СОШ №256

Н. В. Маркова «28» августа 2025 г.



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

внеурочной деятельности «Робототехника 1-4» Точка роста

Уровень общего образования (класс): основное общее образование, 1-4 классы

Количество часов: 34 часа

Учитель: Дружинин К. Е.



Пояснительная записка.

Программа «Образовательная робототехника» разработана с учèтом требования Федерального государственного образовательного стандарта начального общего образования и планируемых результатов начального общего образования. Данная программа представляет собой вариант программы организации внеурочной деятельности обучающихся начальной школы.

Курс рассчитан на 1 год занятий, объем занятий 1-4 классы по 68 ч. Программа предполагает проведение регулярных еженедельных внеурочных занятий с обучающимися 1-4 классов (в расчете 2 ч. в неделю).

Предусмотренные программой занятия проводятся в группах по 10 - 14 человек, состоящих из учащихся нескольких классов одной параллели.

Актуальность программы:

- необходимость вести пропедевтическую работу в младшей школе в естественнонаучном направлении для создания базы, позволяющей совершить плавный переход к дисциплинам среднего звена (физике, биологии, технологии, информатике, геометрии);
- востребованность развития широкого кругозора младшего школьника и формирования основ инженерного мышления;
- отсутствие предмета в школьных программах начального образования, обеспечивающего формирование у обучающихся конструкторских навыков и опыта программирования.

Программа отвечает требованиям направления региональной политики в сфере образования - развитие научно-технического творчества детей младшего школьного возраста.

Общеобразовательная робототехника — это инновационно - образовательный проект развития образования, направленный на внедрение современных научно-практических технологий в учебный процесс. В основе работы заложен принцип «от идеи к воплощению»: современные технологии, соединенные проектной и практико-ориентированной деятельностью с нацеленностью на результат.

Робототехника - это прикладная наука, занимающаяся разработкой и эксплуатацией интеллектуальных автоматизированных технических систем реализации их в различных сферах человеческой деятельности. робототехнические себя Современные системы включают В микропроцессорные системы управления, системы движения, оснащены развитым сенсорным обеспечением и средствами адаптации к изменяющимся условиям внешней среды. При изучении таких систем широко используется конструкторы класса ПервоРобот, которые объединены в две творческие среды – конструкторы Лего с микрокомпьютерами RCX или NXT (Lego WeDo) и компьютерные среды Lego Mindstorms Education NXT 2.0.

Микрокомпьютеры RCX и NXT - программируемые кубики Лего, позволяющие хранить и выполнять программы, созданные на компьютере с помощью простых, но мощных графических средах программирования. дает возможность Объединение конструирования и программирования интегрирования предметных наук с развитием инженерного мышления через техническое творчество. Инженерное творчество И лабораторные исследования – многократная деятельность, которая должна стать составной частью повседневной жизни каждого ребенка, что является мощным инструментом синтеза знаний.

Комплект LEGO Mindstorms — конструктор (набор сопрягаемых деталей и электронных блоков) для создания программируемого робота. Программа предусматривает использование базовых датчиков и двигателей

комплекта LEGO Mindstorms, а также изучение основ автономного программирования и программирования в среде NXT-G.

Новизна программы заключается в инженерной направленности обучения, которое базируется на новых информационных технологиях, что способствует развитию информационной культуры и взаимодействию с миром научно-технического творчества. Авторское воплощение замысла в автоматизированные модели и проекты особенно важно для младших школьников, у которых наиболее выражена исследовательская компетенция.

Цель программы: формирование интереса к техническим видам творчества, развитие конструктивного мышления средствами робототехники. Программа предоставляет педагогам средства для достижения целого комплекса образовательных целей:

- Развить словарный запас и навыки общения ребенка при объяснении работы модели.
- □ Научить установлению причинно-следственных связей.
- П Научить анализировать результаты и искать новые оптимальные решения.
- □ Научить коллективной выработке идей, упорству при реализации некоторых из них.
- Научить экспериментальному исследованию, оценке(измерению) влияния отдельных факторов.
- [] Развить логическое мышление.
- ПНаучить писать и воспроизводить сценарии с использованием модели для наглядности.
- □Показать систему межпредметного взаимодействия и межпредметных связей информатики, технологии, математики.

Выработать у учащихся навыки самостоятельной исследовательской деятельности.

Задачи программы

Обучающие:

□ ознакомление с комплектами конструкторов Lego WeDo, LEGO
 Mindstorms NXT 2.0;

□ознакомление с основами автономного программирования;

☐ ознакомление со средой программирования LEGO Mindstorms NXT-G;

Получение навыков работы с датчиками и двигателями;

□ получение навыков программирования;

□ развитие навыков решения базовых задач робототехники.

Развивающие:

[развитие конструкторских навыков;

Празвитие логического мышления;

І развитие пространственного воображения.

Воспитательные:

Воспитание у детей интереса к техническим видам творчества;

- развитие коммуникативной компетенции: навыков сотрудничества в коллективе, малой группе (в паре), участия в беседе, обсуждении;
- развитие социально-трудовой компетенции: воспитание трудолюбия,
 самостоятельности, умения доводить начатое дело до конца;
- формирование и развитие информационной компетенции: навыков работы с различными источниками информации, умения самостоятельно искать, извлекать и отбирать необходимую для решения учебных задач информацию.

В процессе обучения используются разнообразные методы обучения.

Традиционные:

[репродуктивный метод;

Іметод проблемного изложения;

□ частично-поисковый (или эвристический) метод; □ исследовательский метод.

Современные:

🛮 метод проектов:

Вметод обучения в сотрудничестве;

🛮 метод взаимообучения.

Структура программы

Учащимся в возрасте от 7 до 10 лет предлагается двухуровневый образовательный комплекс с взаимосвязью учебных и досуговых занятий как групповых, так и индивидуальных.

<u>Уровень первый «базовый»</u> (1 - 2 классы) — познавательный, курс изучения простых машин, редукторов, основ робототехники, простое программирование, конструировании и создании роботов на основе конструктора Lego WeDo.

<u>Уровень второй</u> (3 – 4 классы) – уровень углубленного изучения основ робототехники и освоения робототехники, применения законов механики и составления программ при конструировании и создании роботов на основе LEGO Mindstorms NXT 2.0.; усвоение знаний, умений, навыков на уровне практического и творческого применения.

Содержание программы (разделы).

Первый уровень.

1. Введение в Lego WeDo.

Правила организации рабочего места. Правила безопасной работы. Знакомство с Лего. История лего. Название деталей конструктора, варианты соединений деталей друг с другом. Практическое задание - сборка модели по замыслу. Исследование и анализ полученных результатов.

2. Устройство компьютера.

Начальные сведения о компьютере. Внутренние и внешние устройства. Принципы работы компьютера. История развития компьютеров. Составные части ПК. Принципы работы ПК. Выполнение правил работы при включении и выключении компьютера, запуск программы.

3. Конструирование и программирование.

Перечень терминов. Звуки. Экран. Сочетание клавиш. Программное обеспечение LEGO Education WeDo

4. Исследование механизмов.

Основные приемы сборки и программирования. Справочный материал при работе с Комплектом заданий. Основы построения механизмов и программирования.

5. Волшебные модели.

Практические занятия. Модель механического устройства для запуска волчка. Модель двух механических птиц. В модели используется система ременных передач.

6. Программы для исследований.

Исследование возможности программного обеспечения LEGO Education WeDo.

7. Забавные механизмы.

Конструирование и программирование различных моделей. Создание проектов. Подготовка и проведение выставки.

Второй уровень.

1. Устройство компьютера.

Внутренние и внешние устройства. Внутренняя и внешняя память.

Принципы работы ПК. Операционная система WINDOWS. Функциональные клавиши. ПР: Работа в среде Windows, отработка

2. Введение в робототехнику.

История робототехники. Примеры сконструированных роботов для выполнения поставленных задач. Соревнования роботов в России и за рубежом.

3. Робототехника. Основы конструирования.

функциональных клавиш в приложении WordPad.

Основные устройства LEGO-робота. Содержимое конструктора Lego Mindstorms NXT. Основной блок управления, сенсоры и датчики, моторы.

4. Программирование в среде NXT.

Рабочая среда LEGO NXT. Интерфейс программы. Основные команды. Способы подключения робота к программе. Базовые команды.

Программирование роботов: включение/выключение и настройка двигателей.

5. Простые модели роботов.

Разбор различных моделей роботов. Сборка моделей по чертежам.

Отличительные особенности роботов. Возможности роботов. Достоинства и недостатки различных моделей

6. Работы с использованием сенсоров.

Команды ветвления. Сенсор цвета, ультразвуковой сенсор, датчик касания. Управление роботом в зависимости от данных, полученных из внешнего мира.

7. Роботы для участия в соревнованиях.

Конструирование и программирование роботов для участия в соревнованиях «Движение по линии», «Кегельринг», «Лабиринт».

Подготовка и проведение соревнований.

Планируемые личностные и метапредметные результаты освоения программы курса

- 1. Коммуникативные универсальные учебные действия:
 - 🛮 формировать умение слушать и понимать других;
- 2. Познавательные универсальные учебные действия:
 - □ формировать умение извлекать информацию из текста и иллюстрации;□ формировать умения на основе анализа рисунка-схемы делать выводы.
- 3. Регулятивные универсальные учебные действия:
- 4. Личностные универсальные учебные действия:
 - □ формировать учебную мотивацию, осознанность учения и личной ответственности;
 - □ формировать эмоциональное отношение к учебной деятельности и общее
 представление о моральных нормах поведения.

Система контроля

	-	
	Форма текущего контроля	Форма итогового контроля
Основные и внутренние и внешние устройства компьютера, принципы работы компьютера. Клавиатура.	Устный опрос по внутренним и внешним устройствам ПК, назначению клавиш в клавиатуре.	
Операционная система WINDOWS.	Умение работать в WINDOWS – с окнами; с файлами и папками	
Конструктор Lego WeDo	Устный опрос назначение основных деталей в конструкторе Lego WeDo	
Модели конструктора Lego WeDo	Устный опрос об устройстве моделей, их возможностях и способах программирования роботов	Самостоятельная работа
Устройство	Письменный опрос	Таблица данных
механизмов		
Межпредметные связи	Таблица ЗУНов	Таблица ЗУНов
Конструктор LEGO Mindstorms NXT	Устный опрос назначение основных деталей в конструкторе LEGO Mindstorms NXT	

Простые модели робота	Устный опрос об устройстве моделей, их возможностях и способах программирования роботов	Самостоятельная работа
Роботы с использованием сенсоров	Устный опрос о назначении сенсоров, об устройстве моделей роботов с использованием сенсоров, их возможностях и способах программирования роботов	Самостоятельная работа
Роботы для участия в соревнованиях	Устный разбор моделей и программ	Проведение соревнования среди учащихся группы

Ожидаемые предметные результаты реализации программы

У обучающихся будут сформированы:

Посновные понятия робототехники;

основы алгоритмизации;

🛮 знания среды LEGO Mindstorms NXT;

основы программирования на NXT;

Обучающиеся получат возможность научиться:

🛮 собирать базовые модели роботов;

І составлять алгоритмические блок-схемы для решения задач;

🛮 использовать датчики и двигатели в простых задачах;

□ использовать датчики и двигатели в сложных

задачах, предусматривающих многовариантность решения;

проходить все этапы проектной деятельности, создавать творческие работы.

Условия для реализации программы

Для реализации программы необходимы следующие материальнотехнические ресурсы:

Программное обеспечение LEGO® Education WeDo; Mindstorms NXT
 2.0.;

Ікомпьютерная и вычислительная техника;

Паккумуляторы для микропроцессорного блока робота, типа AA;

■ блок питания для аккумуляторов;

□разноцветная бумага, картон, фольга, ленточки, ножницы;

- I комплект измерительных инструментов: линейки или рулетки, секундомеры, а также бумагу для таблицы данных
- производителем (размер не менее 2м x 2м);
- Методическое обеспечение: авторские презентации, авторские обучающие пособия по конструированию и программированию, обучающие видеоролики.

Занятия проводятся в просторном классе (со свободным пространством 2х3 метра). Для каждого учащегося или группы должно быть организовано рабочее место с компьютером и свободным местом для сборки моделей. Необходимо выделить отдельный шкаф, большой контейнер или даже отдельное помещение для хранения наборов. Незавершенные модели можно хранить в контейнерах или на отдельных полках, также можно раскладывать модели по отдельным небольшим коробочкам или лоткам.

Тематический план

№ п/п Наименование тем: Кол-во Из них

		часов	теория	практика
	1 год обучения	I		1
1	Введение в Lego WeDo	4	3	1
2	Устройство компьютера	4	1	3
3	Конструирование и программирование	4	2	2
4	Исследование механизмов	4	1	3
5	Волшебные модели	4	2	2
6	Программы для исследований	4	2	2
7	Забавные механизмы	4	3	1
8	Подготовка и проведение выставки	4	1	3
9	Устройство компьютера	4	3	1
10	Введение в робототехнику	4	3	1
11	Робототехника. Основы конструирования	4	2	2
12	Программирование в системе NXT	4	0	4
13	Простые модели роботов	4	2	2
14	Роботы с использованием сенсоров	4	1	3
15	Роботы с использование сенсоров	4	1	3
16	Роботы для участия в соревнованиях	4	2	2
17	Подготовка и проведение соревнований	4	1	3
	Итого часов по программе	68	30	38

Учебно - тематическое планирование

No	<u> Мо</u> дата			УУД				
п/п	план ф	ракт	Наименование тем:	личностные	коммуникативные	познавательные	регулятивные	
				Введение в Lego W	VeDo (4 часа)	·		
1.			Правила организации рабочего места. Правила безопасной работы	учению и поведение в процессе учебной сверстниками с целью задачами деятельности. способов решения действий с целью задачами деятельности;	учителем и сверстниками с целью обмена информацией и способов решения поставленных задач р	действий с целью и	действий с целью и	пространственнографическое моделирование
2.			Знакомство с Лего. История Лего			обмена информацией и способов решения деятельности;	(рисование, моделирование)	
3.			Название деталей конструктора, варианты соединений деталей друг с другом.				результата деятельности с результатом других	
4.			Практическое задание - сборка модели по замыслу. Исследование и анализ полученных результатов					
				Устройство компьн	отера (4 часа)			
5.			Начальные сведения о компьютере. Внутренние и внешние устройства. Внутренняя и внешняя память. Принципы работы ПК	эмоциональное отношение к учебной деятельности и общее представление о моральных нормах поведения		анализировать объекты с выделением существенных и несущественных признаков	принимать и сохранять учебную задачу; различать способ и результат действия; уметь адекватно	

6.	Операционная система WINDOWS. Введение в файловую систему. Клавиатура.	ди	ступать с ним в использование знаково — символических средств		оценивать правильность выполнения задания		
	Функциональные клавиши		своѐ собственное мнег	ние			
7.	ПР: Работа в среде Windows, отработка функциональных клавиш в приложении WordPad.		и позицию				
8.	ПР: Работа в среде Windows, отработка функциональных клавиш в приложении WordPad.						
		Конструирование и п	рограммирование – 4 ча	aca.			
9.	Перечень терминов	эмоциональное отношение к учебной	умение слушать и понимать других;	умение извлекат информацию из	ь умение мобильно текста перестраивать свою		
10.	Звуки	деятельности и общее представление о	умение строить речевовысказывание в	ое и иллюстрации; умение на осново			
11.	Фоны экрана	моральных нормах поведения.	соответствии с поставленными	анализа рисунка делать выводы.	схемы полученными данными.		
12.	Сочетание клавиш		задачами.				
	Исследование механизмов – 4 часов.						
13.	Мотор и ось						

14.	Зубчатые колѐса	
15.	Промежуточное зубчатое колесо	
16.	Понижающая зубчатая передача. Повышающая зубчатая передача.	
17.	Датчик наклона.	
18.	Шкивы и ремни.	
19.	Перекрестная переменная передача	
20.	Снижение скорости. Увеличение скорости.	
21.	Датчик расстояния	
22.	Коронное зубчатое колесо	
23.	Червячная зубчатая передача	
24.	Кулачок. Рычаг	
25.	Блок «Цикл»	
26.	Блок «Прибавить к экрану»	
27.	Блок «Вычесть из экрана»	-
28.	Блок «Начать при получении письма»	
29.	Маркировка	

	Волшебные модели. Практические занятия – 4 часа.					
30.	Танцующие птицы					
31.	Танцующие птицы					
32.	Умная вертушка					
33.	Умная вертушка					
	Итого часов по программе	33				
		Программы д	ля исследований – 4 часов.	,		
1.	Супер случайное ожидание. Лотерея					
2.	Управление с клавиатуры. Управление голосом. Джойстик					
3.	Управление мощностью мотора при помощи датчика наклона					
4.	Все звуки. Случайный порядок воспроизведения звуковых файлов					
5.	Все фоны экрана. Случайный выбор фона экрана.					
6.	Попугай					
7.	Обратный отчет					

8.	Свистящий мотор		
9.	Хранилище		
10.	Случайная цепная реакция		
		Забавные механизмы – 4 часов	
11.	Обезьянка — барабанщица		
12.	Голодный гладиатор		
13.	Рычащий лев		
14.	Порхающая птица		
15.	Проект «Зоопарк»		
16.	Проект «Зоопарк»		
17.	Нападающий		
18.	Вратарь		
10	I п с		1
19.	Ликующие болельщики		
20.	Проект «Футбол»		
21.	Проект «Футбол»		
22.	Спасение самолета		
23.	Спасение самолета		
24.	Спасение самолета		
25.	Спасение от великана		
26.	Спасение от великана		

27.	Спасение от великана			
28.	Непотопляемый парусник			
29.	Непотопляемый парусник			
30.	Непотопляемый парусник			
		Подготовка и про	оведение выставки – 4 часа.	
31.	Выбор и подготовка моделей для выставки.			
32.	Защита проектов			
33.	Проведение выставки			
34.	Проведение выставки			
	Итого часов по программе	34		
		Устройство к	омпьютера – 4 часа	
1.	Дополнительные сведения о компьютере. Внутренние и внешние устройства. Внутренняя и внешняя память. Принципы работы			
	ПК.			
2.	ПР: Работа в среде Windows, отработка функциональных клавиш в приложении WordPad.			

Введение в робототехнику – 4 часа.					
3.	История робототехники.				
4.	Примеры сконструированных роботов для выполнения поставленных задач.				
5.	ПР: с готовыми моделями роботов				
1		Робототехника. Основы ко	онструирования – 4 часа.		
6.	Основные определения. Классификация роботов по сферам применения.				
7.	Детали конструктора LEGO.				
3.	Знакомство с блоком NXT, сервомоторами, датчиками.				
Э.	Знакомство с блоком NXT, сервомоторами, датчиками.				
		Программирование в ср	еде NXT – 4 часа		

10.	Понятие среды программирования. Среда программирования NXT, основные особенности. Создание программ в среде программирования NXT.	эмоциональное отношение к учебной деятельности и общее представление о моральных нормах поведения.	умение слушать и понимать других; умение строить речевое высказывание в соответствии с поставленными задачами.	умение извлекать информацию из текста и иллюстрации; умение на основе анализа рисункасхемы делать выводы.	умение мобильно перестраивать свою работу в соответствии с полученными данными.
		Простые модел	и роботов – 4 часов.		
12.	Основные устройства LEGO-робота. Их назначение и роль в различных моделях. Виды деталей и элементы креплений в конструкторе LEGO. ПР: построение механического манипулятора.				

13.	Модель робота «Пятиминутка». Устройство и возможности робота.		
	ПР: построение робота по схеме.		
14.	Введение в программу LEGO NXT-G. Интерфейс программы. Подключение робота. ПР: программирование робота «Пятиминутка» по готовой инструкции.		
15.	Команда «Движение». Настройка параметров. ПР: самостоятельное программирование робота «Пятиминутка» по указанной траектории с помощью блока «Движение».		

16.	Команды «Поворот» и «Разворот на месте». Настройка параметров. ПР: программирование робота для траекторий вида ВПЕРЕД- ПОВОРОТНАЗАД.
17.	Модель «Робот-трактор». Устройство и возможности робота. ПР: Конструирование модели
18.	Повторение команды «Движение», «Поворот», «Разворот на месте». ПР: программирование робота для движения по заданной траектории.

19.	Понятие «Угол». Настройка параметров для поворота на точно заданный угол. ПР: программирование				
	робота «Трактор» с использованием поворота на точно заданный угол.				
20.	Программа «Змейка». Устный разбор программы. ПР: программирование робота «Трактор» вдоль траектории «Змейка».				
21.	Подведение итогов. Самостоятельная работа: конструирование простого робота «Тележка» по инструкции и программирование его по заданной траектории.				
	Работы с использованием сенсоров – 4 часов.				

22.	Повторение: виды сенсоров и их назначение. Ультразвуковой сенсор. Настройка параметров. Разбор программы: движение вперед, пока нет препятствия. ПР: Добавление ультразвукового сенсора роботу «Тележка». Программирование робота «Тележка».	
23.	Повторение: ультразвуковой сенсор. ПР: программирование робота- исследователь. Двигайся вперед, пока нет препятствия, в противном случае — поверни.	
24.	Повторение, закрепление	
	материала	

25.	Сенсор «Цвет». Настройка параметров. Разбор программы «Красный цвет». ПР: добавление сенсора «цвет». Программирование робота «Красный цвет».	
26.	Сенсор «Цвет». Настройка параметров. Разбор программы «Красный цвет». ПР: добавление сенсора «цвет». Программирование робота «Красный цвет».	
27.	Разбор программы «Угадай цвет». ПР: программирование робота «угадай цвет».	
28.	Разбор программы «Угадай цвет». ПР: программирование робота «угадай цвет».	
29.	Программа «Простая радуга». ПР: программирование робота «двигайся вперед, определяя цвета».	

30.	Программа «Простая радуга». ПР: программирование	
	робота «двигайся вперед, определяя цвета».	
31.	Сенсор цвета, как сенсор освещенности. Настройка параметров для распознавания черный или белый цвет. ПР: программа «движение вперед до черной линии».	
32.	Сенсор цвета, как сенсор освещенности. Настройка параметров для распознавания черный или белый цвет. ПР: программа «движение вперед до черной линии».	
33.	Сенсор цвета, как сенсор освещенности. Настройка параметров для распознавания черный или белый цвет. ПР: программа «движение вперед до черной линии».	

34.	Подведение итогов. Самостоятельная работа: конструирование простого робота с тремя сенсорами по инструкции и программирование его с использованием сенсоров.			
	Итого часов по программе	34		

	Работы с использованием сенсоров – 4 часов.
1.	Повторение: ультразвуковой сенсор. ПР: программирование робота- исследователь. Двигайся вперед, пока нет препятствия, в противном случае – поверни.
2.	Сенсор «Цвет». Настройка параметров. Разбор программы «Красный цвет». ПР: добавление сенсора «цвет». Программирование робота «Красный цвет».
3.	Разбор программы «Угадай цвет». ПР: программирование робота «угадай цвет».

4.	Разбор программы «Угадай цвет». ПР: программирование робота «угадай цвет».	
5.	Программа «Простая радуга». ПР: программирование робота «двигайся вперед, определяя цвета». Сенсор цвета, как сенсор освещенности. Настройка параметров для	
	распознавания черный или белый цвет. ПР: программа «движение вперед до черной линии».	
6.	Понятие «Цикл». Разбор программы «Танец в круге». ПР: программирование робота «танец в круге».	
7.	Понятие «Цикл». Разбор программы «Танец в круге». ПР: программирование робота «танец в круге».	

8.	Робот для участия в соревнованиях «простой кегельринг». ПР: конструирование робота для кегельринга. Программирование робота.
9.	Робот для участия в соревнованиях «простой кегельринг». ПР: конструирование робота для кегельринга. Программирование робота.
10.	Робот для участия в соревнованиях «простой кегельринг». ПР: конструирование робота для кегельринга.
	Программирование робота.
11.	Датчик касания. Настройка параметров. ПР: добавление роботу датчика касания. Программирования робота с использованием датчика касания.

12.	Датчик касания. Настройка параметров. ПР: добавление роботу датчика касания. Программирования робота с				
	использованием датчика касания.				
13.	Подведение итогов. Самостоятельная работа: конструирование простого робота с тремя сенсорами по инструкции и программирование его с использованием сенсоров.				
-		Роботы для участия	в соревнованиях – 4 часов		
14.	Разбор программы движение вдоль черной линии. Примеры готовых моделей роботов.	эмоциональное отношение к учебной деятельности и общее представление о	умение согласованно работать в группах и коллективе;	умение извлекать информацию из текста и иллюстрации;	умение оценивать учебные действия в соответствии с поставленной
15.	Разбор программы движение вдоль черной линии. Примеры готовых моделей роботов.	моральных нормах поведения.	умение слушать и понимать других; умение строить речевое	умение на основе анализа рисункасхемы делать выводы о правильности	задачей; умение составлять план действий с
	Разбор программы высказывание в выполнения задания				

16. движение вдоль черной линии. Примеры готовых моделей роботов.

помощью учителя; соответствии с

поставленными умение мобильно задачами. перестраивать свою

	 T	
	Движение вдо.	-
17.	лини с препято	твиями. ПР:
17.	конструирован	ние и
	программиров	ание робота.
	Движение вдо.	ль черной
18.	лини с препято	ствиями. ПР:
10.	конструирован	ние и
	программиров	ание робота.
	Движение вдо.	ль черной
19.	лини с препято	ствиями. ПР:
19.	конструирован	ние и
	программиров	ание робота.
	Разбор	программы
	«кегельринг»	c
20.	использование	eM.
20.	чернобелых	кегель.
	Примеры	готовых
	моделей робот	OB.
	Разбор	программы
	«кегельринг»	c
21.	использование	^c M
21.	чернобелых	кегель.
	Примеры	ГОТОВЫХ
	моделей робот	OB.
	Разбор	программы
	«кегельринг»	c
22.	использование	^c M
	чернобелых	кегель.
	Примеры	ГОТОВЫХ
	моделей робот	OB.

«Кегельринг» с

работу соответствии полученными данными. выводы.	ВС

использованием черно-

23. белых кегель.

ПР: конструирование и программирование робота.

	программирование росста:
24.	«Кегельринг» с
	использованием
	чернобелых кегель.
	ПР: конструирование и
	программирование робота.
25.	«Кегельринг» с
	использованием
	чернобелых кегель.
	ПР: конструирование и
	программирование робота.
26.	Разбор программы
	«Лабиринт» с
	использованием правила
	«правой руки».
27.	Разбор программы
	«Лабиринт» с
	использованием правила
	«правой руки».
28.	Программа «Лабиринт» с
	использованием правила
	«правой руки».
	ПР: конструирование и
	программирование робота.

Программа «Лабиринт» с использованием правила	
программирование робота.	
Программа «Лабиринт» с	
«правой руки».	
ПР: конструирование и	
программирование робота.	
	Подготовка и проведение соревнований – 4 часа.
Подготовка к	
соревнованиям и выставкам	
Подготовка к	
соревнованиям и выставкам	
Соревнования	
Соревнования	
Итого часов по программе	68
	использованием правила «правой руки». ПР: конструирование и программирование робота. Программа «Лабиринт» с использованием правила «правой руки». ПР: конструирование и программирование робота. Подготовка к соревнованиям и выставкам Соревнованиям и выставкам Соревнования Соревнования

Список литературы

- 1. «Робототехника для детей и родителей» С.А. Филипов, СанктПетербург «Наука» 2010. 195 с.
- 2. «Уроки лего констрирования в школе» А.С.Злаказов, Москва БИНОМ. Лаборатория знаний 2011. 119 с.
- 3. «Первый шаг в робототехнику» практикум для 5 6 классов, Д.Г. Копосов, Москва БИНОМ. Лаборатория знаний 2012. 286 с.
- 4. ПервоРобот NXT. Введение в робототехнику. MINDSTORMS NXT education, 2006. 66 с.
- 5. Наука. Энциклопедия. М., «РОСМЭН», 2001. 125 с.
- 6. Ю.О. Лобода, О.С. Нетесова Методическое пособие «Учебная робототехника (2класс)», электронный ресурс.
- 7. «Образовательная робототехника» (программа для учащихся 2 классов общеобразовательных учреждений) Лобода Ю.О., к.п.н., доцент каф. информационных технологий ФМФ ТГПУ, Нетесова О.С., ассистент каф. информатики ФМФ ТГПУ Леонтьева Е.В., методист МАУ ЗАТО Северск «РЦО»
- 8. Книга для учителя по работе с конструктором Перворобот LEGO ® WeDo^{тм} (LEGO Education WeDo)
- 9. Интернет ресурсы:

l http://legoengineering.com

http://robosport.ru/

www.legoeducation.com

l http://nnxt.blogspot.com

http://us.mindstorms.lego.com

http://commons.wikimedia.org/wiki/Category:Lego Mindstorms

http://mindstorms.lego.com/en-us/Default.aspx