## министерство просвещения российской федерации

### Министерство образования Иркутской области

### Администрация муниципального района муниципального образования

"Нижнеудинский район".

### МКОУ "Уковская СОШ "

PACCMOTPEHA	СОГЛАСОВАНА	УТВЕРЖДЕНА		
На заседании педагогов ДО // Лихопавлова О.Н. Протокол № 1 от «23» августа 2024 г.	Заместитель директора //Лихопавлова О.Н. Приказ № 1 от «23» августа 2024 г.	Директор //Чирская Е.В. Приказ № 113-од от «23» августа 2024 г.		

Дополнительная общеразвивающая программа технической направленности «Робототехника»

Возраст обучающихся: 10- 13 лет Срок реализации программы: 1 год (136) Уровень: ознакомительный

Автор составитель программы:

Сидорова Светлана Юрьевна

Работает по программе:

Сидорова С.Ю., педагог дополнительного образования

## СОДЕРЖАНИЕ

1. КОМПЛЕКС ОСНОВНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК ПРОГРАММЫ Ош	ибка
Закладка не определена.	
1.1 ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА	3
1.2. ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ ПРОГРАММЫ	5
1.3. СОДЕРЖАНИЕ ПРОГРАММЫ	
1.4. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ	
2. КОМПЛЕКС ОГРАНИЗАЦИОННО-ПЕДАГОГИЧЕСКХ УСЛОВИЙ.	
2.1. ФОРМА АТТЕСТАЦИИ	
2.2. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ	9
2.3. УСЛОВИЯ РЕАЛИЗАЦИИ ПРОГРАММЫ	
2.4. МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ	11
СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ	
ПРИЛОЖЕНИЕ 1Ошибка! Закладка не опреде	елена
ПРИЛОЖЕНИЕ 2	189

### 1.1 ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА

Дополнительная общеразвивающая программа «Робототехника», разработана в соответствии с:

- Закон «Об образовании в Российской Федерации» ФЗ №273 от 29.12.2012;
- Постановление Главного государственного санитарного врача Российской Федерации от 28.09.2020 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";
- Приказом Министерства просвещения РФ «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеразвивающим программам» №196 от 09.11.2018 г.;
- Уставом Муниципального образовательного учреждения дополнительного образования «Районный центр дополнительного образования детей» (далее Учреждение).

Дополнительная общеразвивающая программа «Робототехника» относится к программам технической направленности.

Уровень Программы – ознакомительный.

Актуальность данной программы:

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

Преподавание курса предполагает использование компьютеров и специальных интерфейсных блоков совместно с конструкторами. Важно отметить, что компьютер используется как средство управления моделью; его использование направлено на составление управляющих алгоритмов для собранных моделей. Учащиеся получают представление об особенностях составления программ управления, автоматизации механизмов, моделировании работы систем.

### Робот-конструктор LEGO позволяет учащимся:

- совместно обучаться в рамках одной группы;
- распределять обязанности в своей группе;
- проявлять повышенное внимание культуре и этике общения;
- проявлять творческий подход к решению поставленной задачи;
- создавать модели реальных объектов и процессов;

- видеть реальный результат своей работы.

Педагогическая целесообразность этой программы заключается в том, что она является целостной и непрерывной в течении всего процесса обучения, и позволяет школьнику шаг за шагом раскрывать в себе творческие возможности и самореализоваться в современном мире. В процессе конструирования и программирования учащиеся получат дополнительное образование в области физики, механики, электроники и информатики.

Использование LEGO-конструкторов во внеурочной деятельности повышает мотивацию учащихся к обучению, при этом требуются знания практически из всех учебных дисциплин от искусств и истории до математики и естественных наук. Межпредметные занятия опираются на естественный интерес к разработке и постройке различных механизмов. Одновременно занятия LEGO как нельзя лучше подходят для изучения основ алгоритмизации и программирования.

Работа с образовательными конструкторами LEGO позволяет школьникам в форме познавательной игры узнать многие важные идеи и развить необходимые в дальнейшей жизни навыки. При построении модели затрагивается множество проблем из разных областей знания — от теории механики до психологии, — что является вполне естественным.

Очень важным представляется тренировка работы в коллективе и развитие самостоятельного технического творчества.

Изучая простые механизмы, учащиеся учатся работать руками (развитие мелких и точных движений), развивают элементарное конструкторское мышление, фантазию, изучают принципы работы многих механизмов.

### Адресат программы

Дополнительная общеразвивающая программа «Робототехника» предназначена для учащихся от 10 до 13 лет.

Количество обучающихся в группе 15 человек.

Набор в группы – свободный.

Состав группы – постоянный.

Подросток уже способен управлять собственным поведением, может дать достаточно аргументированную оценку поведения других, особенно взрослых. У них углубляется интерес к окружающему, дифференцируются интересы, появляется потребность определиться в выборе профессии. В своих коллективных делах подростки способны к большой активности. Они готовы деятельности, В себя сложной включающей И малоинтересную подготовительную работу, упорное преодоление препятствия. Дети этого возраста склонны признавать только настоящий, по праву завоеванный авторитет. Они зорки и наблюдательны, чутко улавливают противоречия во взглядах и позициях старших, болезненно относятся к расхождениям между их словами и делами. Они все более настойчиво начинают требовать от старших, уважения к себе, к своим мнениям и взглядам, и особенно ценят серьезный, искренний тон взаимоотношений.

### Объем программы

Программа рассчитана на 1 год обучения на 136 часа в год. Программа является вариативной. При необходимости в соответствии с материально-техническими и погодными условиями, планами учреждения, в течение учебного года, в пределах учебной нагрузки, возможна перестановка тем тематического плана программы.

Форма обучения - очная.

### Режим занятий

Периодичность и продолжительность занятий: 2 раза в неделю по 2 учебных часа (40 - 45 минут занятие, перерыв между занятиями 10-15 минут).

### 1.2. ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ ПРОГРАММЫ

**Цель программы:** формирование интереса к техническим видам творчества, развитие конструктивного мышления средствами робототехники.

### Задачи программы:

Обучающие:

- ознакомление с комплектом LEGO Education Mindstorms EV3;
- ознакомление со средой программирования LEGO Education Mindstorms EV3;
  - получение навыков работы с датчиками и двигателями комплекта;
  - получение навыков программирования;
  - развитие навыков решения базовых задач робототехники.

### Развивающие:

- развитие конструкторских навыков;
- развитие логического мышления;
- развитие пространственного воображения.

### Воспитательные:

- воспитание у учащихся 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.

### 1.3. СОДЕРЖАНИЕ ПРОГРАММЫ

### УЧЕБНЫЙ ПЛАН

		•				
Дополнительная	Год	Коли	Количес	Всего	Количес	Форма
общеразвивающ	обучения	честв	ТВО	часов	тво	итоговой
ая		0	учебны		учащихс	аттестации
программа		часов	х недель		Я	
		В				
		недел				

		ю				
Дополнительная	Группа 1	4	34	136	15	Творческая
общеразвивающая	года					проектная
программа	обучения					работа
«Робототехника»						

## УЧЕБНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН

№	Название разделов, тем	ко	личество	<b>часов</b>	Форма	
		всего	теория	практика	промежуточной (итоговой) аттестации	
1.	Раздел №1. Введение в	4	4	2		
	историю и идею					
	робототехники					
1.1	Вводное занятие. Знакомство. Правила техники	1	1	-		
	безопасности. Что такое робот?					
1.2.	Виды современных роботов. Информация, информатика, робототехника, автоматы.	1	1	-		
1.3.	Идея создания роботов. Возникновение и развитие робототехники.	1	1	1		
1.4.	Знакомство с технической деятельностью человека. Знакомство с некоторыми условными обозначениями графических изображений.	1	1	1		
2.	Раздел №2. Первые шаги в робототехнику. Изучение	44	8	36		
	технологий					
2.1.	Знакомство с конструктором LEGO Education Mindstorms EV3. Исследование элементов конструктора и видов их соединения. Мотор и ось.	4	1	3		
2.2.	Зубчатые колёса. Понижающая зубчатая передача. Повышающая зубчатая передача.	5	1	4		
2.3.	Управление датчиками и моторами при помощи программного обеспечения EV3.	5	1	4		
2.4.	Ременная передача.	6	1	5		
2.5.	Снижение и увеличение скорости.	6	1	5		
2.6.	Червячная зубчатая передача.	6	1	5		

2.7.	Рычаги.	6	1	5	
2.8.	Блок «Цикл». Блок	6	1	5	
	«Переключатель».				
3.	Раздел №3. Основы	86	8	78	
	построения конструкций,				
	устройства, приводы				
3.1.	Конструкция: понятие, элементы. Основные свойства конструкции.	4	4	-	
3.2.	Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.	16	2	14	
3.3	Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.	8	2	6	
3.4.	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	58		58	
4.	Раздел 4. Итоговая работа	6	1	5	Творческая проектная работа по итогам года
	итого:	136	21	115	

### Содержание учебного плана

### Раздел 1. Введение в историю и идею робототехники.

Теория.

Вводное занятие. Знакомство. Правила техники безопасности. Что такое робот? Идея создания роботов. Возникновение и развитие робототехники. Виды современных роботов. Информация, информатика, робототехника, автоматы. Знакомство с технической деятельностью человека. Знакомство с некоторыми условными обозначениями графических изображений.

Практика.

Наброски на бумажном носителе собственной идеи робота в виде упрощённого чертежа с текстовым описанием его технических особенностей и возможного применения. Совершенствование чертежа с использованием условных обозначений.

# **Раздел 2.** Первые шаги в робототехнику. Изучение технологий. *Теория*.

Знакомство с конструктором LEGO Education Mindstorms EV3. Исследование элементов конструктора и видов их соединения. Мотор и ось. Зубчатые колёса. Понижающая зубчатая передача. Повышающая зубчатая передача. Управление датчиками и моторами при помощи программного обеспечения EV3. Ременная передача. Снижение и увеличение скорости. Червячная зубчатая передача. Рычаги. Блок «Цикл». Блок «Переключатель».

Практика.

Создание первых простейших моделей машин с использованием конструктора LEGO. Создание простейших моделей транспортных средств с прямым управлением и возможностью изменения скорости передвижения за счёт манипулирования зубчатой передачей крутящего момента. Построение простых алгоритмов для автономной работы моделей ТС. Построение моделей ТС, движущихся за счёт ременной передачи по аналогии с зубчатой. Построение моделей ТС, движущихся за счёт червячной передачи. Построение алгоритмов, содержащих циклические элементы.

# **Раздел 3.** Основы построения конструкций, устройства, приводы. *Теория*.

Конструкция: понятие, элементы. Основные свойства конструкции. Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы. Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов. Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.

Практика.

Использование моторов для создания простейших манипуляторов и их базовое программирование. Построение роботов, производящих манипуляции либо движение, реагируя на датчики касания, цвета и дистанции. Построение роботов и их программирование по готовым схемам сборки.

### Раздел 4. Итоговая работа.

Теория.

Этапы выполнения проектной работы: постановка проблемы, определение цели и задач, составление плана выполнения самостоятельной работы, расчет количества необходимых материалов, выполнение работы, самоанализ выполненной работы.

Практика:

Разработка темы проекта. Конструирование модели, её программирование. Презентация модели. Подготовка итоговой выставки работ учащихся за учебный год. Рефлексия образовательных результатов учащихся

#### 1.4. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ

В результате освоения программы обучающиеся будут знать:

- основные и дополнительные компоненты конструктора Lego;
- основы программирования роботов в программе Lego Education Mindstorms EV3;
- специальную терминологию.

### Обучающиеся будут уметь:

- конструировать роботов для решения различных задач;
- составлять программы с различными алгоритмами;
- использовать созданные программы для управления роботами.

### Обучающиеся будут владеть:

• навыками работы с конструктором Lego;

- навыками работы в среде программирования Lego Education Mindstorms EV3;
- навыками программирования роботов на внутреннем языке микроконтроллера.

## 2. КОМПЛЕКС ОГРАНИЗАЦИОННО-ПЕДАГОГИЧЕСКХ УСЛОВИЙ

### 2.1. ФОРМА АТТЕСТАЦИИ

Проверка полученных умений, навыков и знаний осуществляется на контрольных занятиях, а также в процессе участие обучающихся в соревнованиях разного уровня, профильных конференциях и семинарах, внутренних соревнованиях.

Текущий контроль усвоения теоретического материала осуществляется с помощью опроса (зачета) по отдельным темам (разделам).

Основным результатом обучения является творческая работа — создание и программирование робототехнического устройства собственной конструкции.

Аттестация по итогам освоения программы проводится в форме итогового зачета по разделам программы и защиты творческого проекта (Приложение 3).

Формой итогового контроля также может являться результативное участие обучающегося в конкурсных мероприятиях муниципального, городского и более высокого уровней.

### 2.2. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ

Для оценивания результатов текущей и промежуточной диагностики используется уровневая система: низкий, средний и высокий уровень. В начале учебного года проводиться собеседование, с целью выявления начальных умений и навыков, мотивации поступления в объединение. Во время всего периода обучения применяются тесты на развитие памяти, мышления, воображения.

Оценочный лист заполняется педагогом в конце учебного года по результатам наблюдений, тестирования и выполнения практических заданий.

# Оценочный лист по итогам обучения по дополнительной общеразвивающей программе «Робототехника»

|--|

Знают	
правила безопасной работы;	
основные компоненты конструкторов LEGO;	
конструктивные особенности различных моделей, сооружений и механизмов;	
виды подвижных и неподвижных соединений в конструкторе;	
Умеют	
работать с литературой, с журналами, с каталогами, в интернете (изучать и обрабатывать информацию);	
самостоятельно решать технические задачи в процессе конструирования роботов (планирование предстоящих действий, самоконтроль, применять полученные знания);	
создавать модели при помощи специальных элементов по разработанной схеме, по собственному замыслу.	

## Критерии оценивания знаний, умений и навыков обучающихся

Параметры оценивания	Уровни освоения программы					
оценивания	Высокий	Средний	Низкий			
Практические навыки работы с конструктором.	Обучающийся самостоятельно собирает робота.	Обучающийся пытается самостоятельно собрать робота, прибегает к помощи педагога.	Обучающийся не знает основ конструирования роботов.			

Программирование	Обучающийся	Обучающийся знает	Обучающийся
1 1	•	•	
типовых роботов с	свободно	основные элементы	испытывает затруднения
помощью	ориентируется в	программного	в нахождении требуемых
«внутреннего»	программном	обеспечения.	команд. С трудом
языка	обеспечении.	Удовлетворительно	демонстрирует навыки
программирования.	Хорошо владеет	владеет навыками	составления программ.
	навыками	составления	Не укладывается в
	составления	программ,	заданные временные
	программ.	но не укладывается	рамки
	Последовательно и	в заданные	
	исчерпывающе	временные сроки.	
	отвечает на	С ошибками отвечает	
	поставленные	на поставленные	
	вопросы.	вопросы.	

### 2.3. УСЛОВИЯ РЕАЛИЗАЦИИ ПРОГРАММЫ

Занятия по дополнительной общеразвивающей программе «Робототехника» проводятся на базе МКУ «Уковская СОШ» в стационарном, типовом, освещенном и проветриваемом учебном кабинете, который отвечает требованиям санитарно-гигиенических норм, правилам техники безопасности, установленных для помещений, где работают учащиеся, оснащенном типовыми столами и стульями с учетом физиологических особенностей обучающихся.

### Материалы и инструменты.

Конструкторы LEGO Education Mindstorms EV3, компьютеры, проектор, экран.

### 2.4. МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ

**При обучении по программе используются следующие технологии:** группового обучения, проектного обучения, здоровьесберегающие, технология дистанционного обучения.

*Групповые технологии* — обучение проходит в разновозрастных группах, объединяющих старших и младших общим делом.

**Технология проектного обучения** - ребята учатся создавать проекты по решению доступных им проблем и умело защищать их перед другими. Поощряется смелость в поисках новых форм, проявление фантазии, воображения.

**Технология дистанционного обучения** - это способ обучения на расстоянии. Она позволяет решать задачи формирования информационно-коммуникационной культуры учащихся. Её особенность в том, что у детей есть возможность получать знания самостоятельно. Благодаря современным информационным технологиям, учащиеся и педагог могут использовать различные информационные ресурсы.

Данные технологии применяются в случае болезни учащегося или для учащихся при консультировании по отдельным вопросам в соответствии с содержанием программы, а также при неблагоприятной социальной обстановке в образовательной организации, районе, стране по распоряжению вышестоящих органов управления образования.

Педагог обеспечивает регулярную дистанционную связь с учащимися и родителями (законными представителями) для информирования о ходе реализации программы с использованием дистанционных образовательных технологий, электронного обучения, расписанием занятий, графиком проведения текущего контроля и итогового контроля. Для родителей (законных представителей) учащихся разрабатываются инструкции/памятки о реализации программы с применением электронного обучения и дистанционных образовательных технологий с указанием:

- адресов электронных ресурсов, с помощью которых организовано обучение;
- логин и пароль электронной образовательной платформы (при необходимости);
  - режим и расписание дистанционных занятий;
  - формы контроля освоения программы;
  - средства оперативной связи с педагогом.

Образовательная деятельность организовывается в соответствии с расписанием, Занятие с применением дистанционных образовательных технологий и электронного обучения включают:

- разработанные педагогом презентации с текстовым комментарием;
- online-занятие, online-консультация;
- фрагменты и материалы доступных образовательных интернет-ресурсов;
  - инструкции по выполнению практических заданий;
  - дидактические материалы/ технологические карты;
  - контрольные задания.

Структура занятия с применением дистанционных образовательных технологий и электронного обучения содержит основные компоненты, что и занятие в очной форме. При проведении занятия с использованием дистанционных образовательных технологий, электронного обучения, перед учащимися обозначаются правила работы и взаимодействия. В процессе занятия педагогу необходимо четко давать инструкции выполнения заданий.

Для проведения занятий используются следующие способы:

- проведение занятий в режиме онлайн;
- размещение презентаций и текстовых документов в сети Интернет;
- проведение практических занятий: видеозапись мастер-класса педагога, видеозапись выполненной работы учащимися.

**On-line консультации** проводятся педагогом с помощью электронной почты.

Здоровьесберегающие технологии. Важное значение в проведении занятий имеет организация динамических пауз. Введение этих упражнений в процесс занятия обеспечивает своевременное снятие физической усталости и оживление работоспособности детей. Количество таких пауз (физкультминутки) в течение занятия зависит от возраста детей, от сложности изучаемого материала, от состояния работоспособности. Занятия строятся с учетом индивидуальных и возрастных особенностей, степени подготовленности, имеющихся знаний и навыков.

**Учебное занятие - основной элемент** образовательного процесса, который проходи в комбинированной форме в двух частях: теоретической и практической.

Теоретическая часть проходит в виде лекций, где объясняется новый материал, практическая часть — закрепление пройденного материала посредством выполнения практических заданий по разделам и темам программы. На занятиях используется индивидуальный подход к каждому обучающемуся, особенно при выполнении итоговой практической работы.

В процессе выполнения *практических работ* происходит обсуждение способов решения поставленной задачи, выбора инструментов. Комбинированная форма занятий обеспечивает смену видов деятельности и перерывы в работе за компьютером.

### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

### Для педагогов

- 1. Добриборш Д.Э., Чепинский С.А., Артемов К.А. Основы робототехники на Lego® Mindstorms® EV3. Учебное пособие. М.: Лань, 2019. 108 с. Иванов А.А. Основы робототехники. Учебное пособие. М: ИНФРА-М, 2019. 223 с.
- 2. Злаказов А.С. Уроки Лего-конструирования в школе: методическое пособие. М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2011. 120с.: ил
- 3. Копосов Д.Г. Первый шаг в робототехнику: практикум для 5-6 классов. М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012. 286с.: ил.
- 4. 2. Корягин А.В. Образовательная робототехника Lego Wedo. Сборник методических рекомендаций и практикумов. М.: «ДМК-Пресс», 2016. 254 с.
- 5. Огановская Е.Ю., Князева И.В., Гайсина С.В. Робототехника, 3D-моделирование и прототипирование в дополнительном образовании. М.: Каро, 2017. 208 с.
- 6. Тарапата В.В., Самылкина Н.Н. Робототехника в школе. Методика, программы, проекты. М.: Лаборотория знаний, 2017. 109 с.
- 7. Филиппов С.А. Уроки робототехники. Конструкция. Движение. Управление. М.: Лаборатория знаний, 2018. 176 с.
- 8. Юревич Е.И. Основы робототехники. Учебное пособие. М.: ВНV,  $2018.-304~\mathrm{c}.$

### Для учащихся

- 1. Белиовская Л., Белиовский Н. Использование Лего-роботов в инженерных проектах школьников. М.: «ДМК Пресс», 2016. 88 с.
- 2. Винницкий Ю.А. Игровая робототехника для юных программистов и конструкторов. М.: BHV, 2019. 240 с.
- 3. Русин Г.С., Иркова Ю.А., Дубовик Е.В. Привет, робот! Моя первая книга по робототехнике. М.: Наука и Техника, 2018. 304 с.

### Ресурсы сети Интернет:

- 1. www.int-edu.ru
- 2. http://strf.ru/material.aspx?d\_no=40548&CatalogId=221&print=1
- 3. http://masters.donntu.edu.ua/2010/iem/bulavka/library/translate.htm
- 4. http://www.nauka.vsei.ru/index.php?pag=04201008
- 5. http://edugalaxy.intel.ru/index.php?automodule=blog&blogid=7&showentry=1948
  - 6. http://legomet.blogspot.com
  - 7. http://www.memoid.ru/node/Istoriya\_detskogo\_konstruktora\_Lego
  - 8. http://legomindstorms.ru/2011/01/09/creation-history/#more-5
  - 9. http://www.school.edu.ru/int
  - 10. http://robosport.ru
  - 11. http://myrobot.ru/stepbystep/
  - 12. http://www.robotis.com/xe/bioloid\_en
  - 13. http://www.prorobot.ru/lego/dvijenie\_po\_spiraly.php
  - 14. http://technic.lego.com/en-

### us/BuildingInstructions/9398%20Group.aspx

- 15. http://www.nxtprograms.com/robot\_arm/steps.html
- 16. http://www.mos-cons.ru/mod/forum/discuss.php?d=472
- 17. http://www.isogawastudio.co.jp/legostudio/modelgallery\_a.html
- 18. http://sd2cx1.webring.org/l/rd?ring=robotics;id=2;url=http%3A%2F%2Fwww%2Eandyworld%2Einfo%2Flegolab%2F
  - 19. http://www.int-edu.ru/object.php?m1=3&m2=284&id=1080
  - 20. http://pacpac.ru/auxpage\_activity\_booklets/

### ПРИЛОЖЕНИЕ 1

## КАЛЕНДАРНЫЙ УЧЕБНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН

Календарный учебно-тематический план по дополнительной общеразвивающей программе «Робототехника» на 2024-2025 год

NG		еразвивающей программе «г ос			
№	Дата	Название разделов, тем	объем	форма занятия	Форма
			часов		промежуточной
					(итоговой)
					аттестации
		Раздел №1. Введение в историю и	4		Входная
		идею робототехники			аттестация,
					наблюдение
1	11.09.24	Вводное занятие. Знакомство.	1	теория	
		Правила техники безопасности.			
		Что такое робот?			
		Виды современных роботов.			
		Информация, информатика,			
		робототехника, автоматы.			
2	12.09.24	Идея создания роботов.	1	Теория/практика	
		Возникновение и развитие			
		робототехники.			
3	18.09.24	Знакомство с технической	1	Теория/практика	
		деятельностью человека.			
		Знакомство с некоторыми			
		условными обозначениями			
		графических изображений.			
		Раздел №2. Первые шаги в	44		
		робототехнику. Изучение			
		технологий			
4	19.09.24	Знакомство с конструктором LEGO	2	Теория/практика	
		Education Mindstorms EV3.			
		Исследование элементов			
		конструктора и видов их			
		соединения. Мотор и ось.			

5	25.09.24	Suprometro e rouetryuttonom I EGO	2	Теория/практика	
3	23.09.24	Знакомство с конструктором LEGO Education Mindstorms EV3.	2	теория/практика	
		Исследование элементов			
		конструктора и видов их			
		соединения. Мотор и ось.			
6	26.09.24	Зубчатые колёса. Понижающая	1	Теория/практика	
		зубчатая передача. Повышающая			
		зубчатая передача.			
7	02.10.24	Зубчатые колёса. Понижающая	2	Теория/практика	
		зубчатая передача. Повышающая			
8	03.10.24	зубчатая передача. Зубчатые колёса. Понижающая	2	Теория/практика	
O	03.10.24	зубчатые колеса: Попижающая зубчатая передача. Повышающая	2	Теория/практика	
		зубчатая передача.			
9	09.10.24	Управление датчиками и моторами	1	Теория/практика	
		при помощи программного			
		обеспечения EV3.			
10	10.10.24	Управление датчиками и моторами	2	Теория/практика	
		при помощи программного			
11	16.10.24	обеспечения EV3.	2	Тооруд/уграгитууга	
11	10.10.24	Управление датчиками и моторами при помощи программного	2	Теория/практика	
		обеспечения EV3.			
12	17.10.24	Ременная передача.	2	Теория/практика	
13	23.10.24	Ременная передача	2	Теория/практика	
14	24.10.24	Ременная передача	2	Теория/практика	
15	06.11.24	Снижение и увеличение скорости.	2	Теория/практика	
16	07.11.24	Снижение и увеличение скорости.	2	Теория/практика	
17	13.11.24	Снижение и увеличение скорости.	2	Теория/практика	
18	14.11.24	Червячная зубчатая передача.	2	Теория/практика	
19	20.11.24	Червячная зубчатая передача.	2	Теория/практика	
20	21.11.24	Червячная зубчатая передача.	2	Теория/практика	
21	27.11.24	Рычаги.	2	Теория/практика	
22	28.11.24	Рычаги	2	Теория/практика	
23	04.11.24	Рычаги	2	Теория/практика	
24	05.12.24	Блок «Цикл». Блок	2	Теория/практика	
		«Переключатель».			
25	11.12.24	Блок «Цикл». Блок	2	Теория/практика	
26	10 10 04	«Переключатель».		T	
26	12.12.24	Блок «Цикл». Блок	2	Теория/практика	
		«Переключатель». Раздел №3. Основы построения	82		Наблюдение,
		конструкций, устройства,	02		практические
		приводы			задания
27	18.12.24	Конструкция: понятие, элементы.	2	Теория	
		Основные свойства конструкции.		-	
28	19.12.24	Конструкция: понятие, элементы.	2	Теория/практика	
		Основные свойства конструкции			

26.12.24   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпыс системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпыс системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпые системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпые системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпые системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпые системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпыс системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпыс системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпыс системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпыс системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорпыс системы.   2   Теория/практика роботов. Сособенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов   2   Теория/практика средств робототехники. Классификация приводов   2   Теория/практика редство ро	• •	1071001		1	T	
26.12.24   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы проботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы доботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2	29	25.12.24	Манипуляционные системы	2	Теория/практика	
26.12.24   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Себенности устройства друтих средств робототехники. Классификация приводов.   2   Теория/практика редств робототехники. Классификация приводов   2   Теория/практика редствера бототехники. Классификация приводов   2   Тео			=			
26.12.24   Манипуляционные системы реоботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения роботов. Особенности устройства других средств роботогехники. Классификация приводов  33			1			
роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения проботов. Системы передвижения проботов. Системы передвижения роботов. Системы передвижения приводов.   2   Теория/практика роботов роботов-приняция приводов   2   Теория/практика редства робототехники. Классификация приводов   2   Теория/практика редства роботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проботов-проб	20	26.12.24		2	Tr. /	
15.01.25   Манипуляционые системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы роботов. Системы роботов. Системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы роботов. Системы роботов. Системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения передвижения приводов.  36	30	26.12.24		2	1еория/практика	
15.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Собенности устройства друтих средтв робототехники. Классификация приводов   2   Теория/практика   2   Тео						
15.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  33			_			
роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2	21	15 01 25		2	Тооруд/уграмтууча	
16.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы.   2   Теория/практика   33   22.01.25   Манипуляционные системы   2   Теория/практика   34   23.01.25   Манипуляционные системы   2   Теория/практика   35   29.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика   2   Теория/практика   2   Теория/практика   2   2   2   2   3   3   3   3   3   3	31	13.01.23	l =	2	теория/практика	
16.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы роботов. Системы роботов. Системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы роботов. Системы роботов. Системы роботов. Системы передвижения роботов. Системы робо						
16.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2						
роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  32 22.01.25 Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы добильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы добильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  38 06.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки дрижим конструкций.	32	16.01.25		2	Теория/практика	
33   22.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   3   30.01.25   Манипуляционные системы роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика роботов.   2   Теория/практика   2   Теория/	32	10.01.23	l =		Теория практика	
22.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика   33.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2   Теория/практика   2						
роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  34 23.01.25 Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  35 29.01.25 Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  36 30.01.25 Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  37 05.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.  38 06.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  39 12.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.						
роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  34 23.01.25 Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  35 29.01.25 Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  36 30.01.25 Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  37 05.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.  38 06.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  39 12.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	33	22.01.25		2	Теория/практика	
Мобильных роботов. Сенсорные системы.   2						
23.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2			=			
роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  35 29.01.25 Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  36 30.01.25 Манипуляционные системы роботов. Сенсорные системы.  37 05.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.  38 06.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.  39 12.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.						
Мобильных роботов. Сенсорные системы   2   Теория/практика   2   Теория/практика   35   29.01.25   Манипуляционные системы   2   Теория/практика   36   30.01.25   Манипуляционные системы   2   Теория/практика   2   Те	34	23.01.25	Манипуляционные системы	2	Теория/практика	
29.01.25   Манипулационные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2			роботов. Системы передвижения			
29.01.25   Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.   2			мобильных роботов. Сенсорные			
роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  36 30.01.25 Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  37 05.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.  38 06.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  39 12.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.			системы.			
Мобильных роботов. Сенсорные системы.   2	35	29.01.25		2	Теория/практика	
Системы.   2						
36       30.01.25       Манипуляционные системы роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.       2       Теория/практика         37       05.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.       2       Теория/практика         38       06.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         39       12.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         40       13.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         41       19.02.25       Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.       2       Практика			мобильных роботов. Сенсорные			
роботов. Системы передвижения мобильных роботов. Сенсорные системы.  37 05.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.  38 06.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  39 12.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.						
Мобильных роботов. Сенсорные системы.   2	36	30.01.25	1	2	Теория/практика	
13.02.25   Системы.   2   Теория/практика   2   Теория/практика   37   05.02.25   Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.   2   Теория/практика   38   06.02.25   Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов   2   Теория/практика   39   12.02.25   Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов   2   Теория/практика   40   13.02.25   Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов   2   Теория/практика   41   19.02.25   Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.   2   Практика   Практика   19.02.25   19.02.25   Практика   19.02.25   Практика   19.02.25   19.0						
37       05.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.       2       Теория/практика         38       06.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         39       12.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         40       13.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         41       19.02.25       Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.       2       Практика						
Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов.  38 06.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  39 12.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	27	05.02.25		2	T. /	
средств робототехники.  Классификация приводов.  38 06.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники.  Классификация приводов  39 12.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	3/	05.02.25		2	1 еория/практика	
Классификация приводов.   2   Теория/практика   Особенности устройства других средств робототехники.   Классификация приводов   2   Теория/практика   Особенности устройства других средств робототехники.   Классификация приводов   2   Теория/практика   Особенности устройства других средств робототехники.   Классификация приводов   2   Теория/практика   Особенности устройства других средств робототехники.   Классификация приводов   2   Теория/практика   Особенности устройства других средств робототехники.   Классификация приводов   2   Теория/практика   Особенности устройства других средств робототехники.   Классификация приводов   2   Практика   Конструкций.						
38       06.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         39       12.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         40       13.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         41       19.02.25       Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.       2       Практика						
Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  39 12.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	38	06.02.25		2	Теория/практика	
средств робототехники.  Классификация приводов  39 12.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	36	00.02.23			Тсория/практика	
Классификация приводов   2   Теория/практика   2   Теория/практ						
39       12.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         40       13.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         41       19.02.25       Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.       2       Практика			-			
Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	39	12.02.25		2	Теория/практика	
средств робототехники.  Классификация приводов  40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.			1 2 1 1		1 1	
Классификация приводов 40 13.02.25 Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов 41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.						
40       13.02.25       Устройства управления роботов. Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов       2       Теория/практика         41       19.02.25       Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.       2       Практика						
Особенности устройства других средств робототехники. Классификация приводов  41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	40	13.02.25	Устройства управления роботов.	2	Теория/практика	
средств робототехники.         Классификация приводов           41         19.02.25         Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.         2         Практика						
41 19.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки 2 Практика конструкций.			средств робототехники.			
конструкций.						
	41	19.02.25		2	Практика	
, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,			* * *			
42 20.02.25 Готовые схемы-шаблоны сборки 2 Практика	42	20.02.25	<u> </u>	2	Практика	
конструкций.			конструкций.			

43	26.02.25	Готовые схемы-шаблоны сборки	2	Практика	
4.4	27.02.25	конструкций.	2		
44	27.02.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
45	05.03.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
46	06.03.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
47	12.03.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
48	13.03.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
49	19.03.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
50	20.03.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
51	02.04.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
52	03.04.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
53	09.04.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
54	10.04.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
55	16.04.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
56	17.04.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
57	23.04.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
58	24.04.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
62	30.04.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
63	07.05.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
64	08.05.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
65	14.05.25	Готовые схемы-шаблоны сборки конструкций.	2	Практика	
		Раздел 4. Итоговая работа	6		Творческая проектная работа по итогам года
68	15.05.25	Творческая проектная работа	2	Теория/практика	ТОДИ
69	21.05.25	Творческая проектная работа	2	Практика	
70	22.05.25	Творческая проектная работа	2	Практика	
		итого	136	11p w	
		11010	130		

### ПРИЛОЖЕНИЕ 2

# Индивидуальный и групповой творческий проект «Создание моделей с использованием базовых конструкций»

**Цель:** определение уровня способностей учащихся по итогам обучения по программе.

### Условия проведения:

1. Время выполнения – 90 мин.

**Оборудование:** LEGO-конструктор.

### Порядок выполнения:

- 1. Придумать индивидуально или группой LEGO-конструкцию.
- 2. Выбрать базовые элементы конструкции.
- 3. Соблюдая технологическую последовательность, собрать базовые элементы конструкции.
  - 4. Проверить основные узлы соединения.
  - 5. Проверить движение механизмов.
  - 6. Запустить конструкцию в движение.

# Выполнение практической работы «Конструкция из базовых элементов» по заданному чертежу

**Цель:** определение уровня способностей учащихся на начальном этапе обучения.

### Условия проведения:

- 1. Время выполнения 45 мин.
- 2. Самостоятельное выполнение практической работы.

**Оборудование:** дидактический материал «Конструкция из базовых элементов», LEGO-конструктор.

### Порядок выполнения:

- 1. По заданному чертежу, соблюдая технологическую последовательность, собрать базовую конструкцию.
  - 2. Проверить основные узлы соединения.

3. Проверить всю конструкцию в целом.