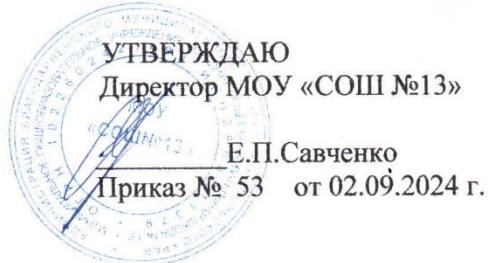


МУНИЦИПАЛЬНОЕ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
«СРЕДНЯЯ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ ШКОЛА №13»
БЛАГОДАРНЕНСКОГО МУНИЦИПАЛЬНОГО ОКРУГА
СТАВРОПОЛЬСКОГО КРАЯ

СОГЛАСОВАНО

Руководитель Центра образования
естественно-научной и технологической
направленностей «Точка роста»
М.А.Коноваленко



ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ОБЩЕОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ
ОБЩЕРАЗВИВАЮЩАЯ ПРОГРАММА
технологической направленности
«Технологии будущего. Робототехника»

Уровень программы: базовый
Возрастная категория: 10-13 лет
Состав группы: 10-15 чел
Срок реализации: 1 год

Автор-составитель:
педагог дополнительного образования
Трофименко Ольга Сергеевна

с.Мирное
2024 г

Рабочая программа внеурочной деятельности технологической направленности «Технологии будущего. Робототехника» с использованием оборудования центра «Точки роста» основной школы составлена и разработана в соответствии с:

- Федеральным законом от 29.12.2012 № 273-ФЗ (ред. от 31.07.2020) «Об образовании в Российской Федерации» (с изм. и доп., вступ. В силу с 01.09.2020);
- требованиями Федерального государственного образовательного стандарта основного общего образования (утв. Приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 17.12.2010 № 1897) (ред. 21.12.2020);
- Паспортом национального проекта «Образование» президиумом Совета при Президенте РФ по стратегическому развитию и национальным проектам, протокол от 24.12.2018 № 16);
- Государственной программой Российской Федерации «Развитие образования» (утв. Постановлением Правительства РФ от 26.12.2017 № 1642 (ред. от 22.02.2021) «Об утверждении государственной программы Российской Федерации «Развитие образования»;
- учебным планом и основной образовательной программы МОУ «СОШ №13»;
- Методическими рекомендациями по созданию и функционированию в общеобразовательных организациях, расположенных в сельской местности и малых городах, центров естественнонаучной и технологической направленностей («Точка роста») (Утверждены распоряжением Министерства просвещения Российской Федерации от 12 января 2021 г. № Р-б).

Пояснительная записка

Проблема организации внеурочной деятельности в соответствии с ФГОС второго поколения становится одним из ключевых вопросов современного образования. Внеурочная деятельность в соответствии с требованиями Стандарта организуется по основным направлениям развития личности: спортивно-оздоровительное, общеинтеллектуальное, социальное, духовно-нравственное, общекультурное.

В нашем образовательном учреждении имеется опыт организации внеурочной деятельности на ступени начального общего образования. Учитывая интерес к реализуемым программам, наличие ресурсов для их реализации педагогами школы, планируются на ступени основного общего образования направления деятельности.

Данная программа является логическим продолжением программ внеурочной деятельности в начальной школе в рамках ФГОС НОО.

Программа составлена с учетом требований ФГОС ООО.

Актуальность выбранного направления определяется ведущей ролью умственной деятельности. Вся жизнь человека постоянно ставит перед ним острые и неотложные задачи и проблемы. Возникновение таких проблем, трудностей, неожиданностей означает, что в окружающей нас действительности есть еще много неизвестного, скрытого. Следовательно, нужно все более глубокое познание мира, открытие в нем все новых и новых процессов, свойств и взаимоотношений людей и вещей. Поэтому, какие бы новые веяния, рожденные требованиями времени, ни проникали в школу, как бы ни менялись программы и учебники, формирование культуры интеллектуальной деятельности учащихся всегда было и остается одной из основных общеобразовательных и воспитательных задач. Интеллектуальное развитие – важнейшая сторона социализации личности обучающегося. Развитый интеллект, в рамках проектной деятельности, отличает активное отношение к окружающему миру, стремление выйти за пределы известного, активность ума, наблюдательность, способность выделять в явлениях и фактах их существенные стороны и взаимосвязи; системность, обеспечивающая внутренние связи между задачей и средствами, необходимыми для наиболее рационального ее самостоятельность, которая проявляется как в познании, так и в практической деятельности, поиске новых путей действительности. Значительный вклад в раскрытие проблемы интеллектуального развития внесли Н.А.Менчинская, П.Я.Гальперин, Н.Ф.Талызина, Т.В.Кудрявцев, Ю.К.Бабанский, И.Я.Лернер, М.И.Махмутов, А.М.Матюшкин, И.С.Якиманская и др. Понятие “интеллект”, перешедшее в современные языки из латыни в XVI веке и обозначавшее первоначально способность понимать, становится в последние десятилетия все более важной общенаучной категорией. В литературе обсуждаются интеллектуальные ресурсы отдельных групп населения и интеллектуальные потребности общества в целом.

Доказано, что интеллектуальное развитие – непрерывный процесс, совершающийся в учении, труде, играх, жизненных ситуациях, и что оно наиболее интенсивно происходит в ходе активного усвоения и творческого применения знаний, т.е. в актах, которые содержат особенно ценные операции для развития интеллекта. Организация внеурочной деятельности в рамках проектного направления, как достаточно сложной формы деятельности, продолжение предметных линий и использованием

эффективных форм проведения занятий, позволит успешно решать проблемы развития интеллекта обучающихся.

Цели курса: развитие творческих способностей школьников в процессе создания роботов средствами конструирования, программирования и проектной деятельности.

Задачи:

- познакомить обучающихся с конструктором КЛИК: деталями, устройствами, механизмами и средой программирования КЛИК;
- сформировать навыки творческой проектной деятельности (создание проекта, подготовка презентации и защита проекта) с целью участия в соревнованиях по робототехнике;
- развивать умения учебного сотрудничества, коммуникации и рефлексии;
- способствовать освоению и принятию обучающимися общественно признанных социальных норм в культуре поведения, общения, отношения к базовым ценностям.
- развитие общеучебных умений и навыков на основе средств и методов робототехники, в том числе овладению умениями работать с различными видами информации, самостоятельно планировать и осуществлять индивидуальную и коллективную информационную деятельность, представлять и оценивать ее результаты;
- целенаправленное формирование таких общеучебных понятий, как «объект», «система», «модель», «алгоритм» и др.;
- воспитание ответственного и избирательного отношения к технологиям; развитию познавательных, интеллектуальных и творческих способностей учащихся;
- формирование целостного мировоззрения, соответствующего современному уровню развития науки и общественной практики за счет развития представлений об робототехнике;

•Задачи курса:

- дать первоначальные знания о конструкции робототехнических устройств;
- научить приемам сборки и программирования робототехнических устройств;
- сформировать общенаучные и технологические навыки конструирования и проектирования;
- ознакомить с правилами безопасной работы с инструментами
- формировать творческое отношение к выполняемой работе;

- воспитывать умение работать в коллективе, эффективно распределять обязанности.

- развивать творческую инициативу и самостоятельность;
- развивать психофизиологические качества учеников: память, внимание, способность логически мыслить, анализировать, концентрировать внимание на главном.
- Развивать умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений.

Планируемые результаты

Личностными результатами изучения курса является демонстрация обучающимся устойчивого интереса к техническому моделированию и робототехнике, мотивированное участие в соревнованиях, конкурсах и проектах, устойчивое следование в поведении социальным нормам и правилам межличностного общения, навыки сотрудничества в разных ситуациях, уважительное отношение к труду.

Метапредметные результаты

Обучающиеся научатся:

- Понимать информацию, представленную в форме схемы;
- анализирует модель изучаемого объекта;
- использовать информацию, исходя из учебной задачи.

Предметные результаты (по профилю программы):

- умеет включить (выключить) компьютер, работать периферийными устройствами, находит на рабочем столе нужную программу;
- знает, что такое робот, правила робототехники;
- классифицирует роботов (бытовой, военный, промышленный, исследователь);
- знает историю создания конструктора КЛИК, особенности соединения деталей;
- называет детали, устройства и датчики конструктора КЛИК, знает их назначение;
- знает номера, соответствующие звукам и картинкам;
- знает виды передач;
- собирает модель робота по схеме;
- составляет простейший алгоритм поведения робота;
- имеет представление о среде программирования КЛИК, палитре, использует блоки программ, входы для составления простейших программ для управления роботом;

- создает при помощи блоков программ звуковое и визуальное сопровождение работы робота;
- имеет представление об этапах проектной деятельности, презентации и защите проекта по плану в устной форме;
- имеет опыт участия в соревнованиях по робототехнике в составе группы.

Работа с родителями.

Цель: Сотрудничество педагога и родителей в процессе воспитания личностных качеств учащихся и их творческой самореализации.

Формы:

- индивидуальная работа с родителями (консультирование; совместный поиск методов и средств воспитания, вовлечение родителей в образовательный процесс (подготовка к соревнованиям, подготовка проектных работ);
- с коллективом родителей (участие и помощь родителей при проведении праздников и других массовых мероприятий; родительские собрания, дни открытых дверей).

Содержание программы внеурочной деятельности «Технологии

будущего. Робототехника».

Раздел 1. Вводное занятие.

Показ презентации «Образовательная робототехника с конструктором КЛИК». Планирование работы на учебный год. Беседа о технике безопасной работы и поведении в кабинете и учреждении. Вводный и первичный инструктаж на рабочем месте для обучающихся.

Раздел 2. Изучение состава конструктора КЛИК.

Тема 2.1. Конструктор КЛИК и его программное обеспечение.

Знакомство с перечнем деталей, декоративных и соединительных элементов и систем передвижения. Ознакомление с примерными образцами изделий конструктора КЛИК. Просмотр вступительного видеоролика. Беседа: «История робототехники и её виды». Актуальность применения роботов. Конкурсы, состязания по робототехнике. Правила работы с набором-конструктором КЛИК и программным обеспечением. Основные составляющие среды конструктора. Сортировка и хранение деталей конструктора в контейнерах набора. Тестовое практическое творческое

задание. Формы и виды контроля: Входной контроль знаний на начало учебного года. Тестирование. Оценка качества теста и изделий.

Тема 2.2. Основные компоненты конструктора КЛИК.

Изучение набора, основных функций деталей и программного обеспечения конструктора КЛИК. Планирование работы с конструктором. Электронные компоненты конструктора. Начало работы.

Тема 2.3. Сборка робота на свободную тему. Демонстрация.

Сборка модулей (средний и большой мотор, датчики расстояния, цвета и силы). Изучение причинно-следственных связей. Сборка собственного робота без инструкции. Учим роботов двигаться. Демонстрация выполненной работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 3. Изучение моторов и датчиков.

Тема 3.1. Изучение и сборка конструкций с моторами.

Объяснение целей и задач занятия. Внешний вид моторов. Конструирование экспресс-бота. Понятие сервомотор. Устройство сервомотора. Порты для подключения сервомоторов. Положительное и отрицательное движение мотора. Определение направления движения моторов. Блоки «Большой мотор» и «Средний мотор». Выбор порта, выбор режима работы (выключить, включить, включить на количество секунд, включить на количество градусов, включить на количество оборотов), мощность двигателя. Выбор режима остановки мотора. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 3.2. Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния.

Объяснение целей и задач занятия. Понятие «датчик расстояния» и их виды. Устройство датчика расстояния и принцип работы. Выбор порта и режима работы. Сборка простых конструкций с датчиками расстояний. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 3.3. Изучение и сборка конструкций с датчиком касания, цвета.

Объяснение целей и задач занятия. Внешний вид. Режим измерения. Режим сравнения. Режим ожидания. Изменение в блоке ожидания. Работа блока переключения с проверкой состояния датчика касания. Сборка простых конструкций с датчиком касания. Презентация работы. Взаимооценка,

самооценка. Объяснение целей и задач занятия. Датчик цвета предмета. Внешний вид датчика и его принцип работы. Междисциплинарные понятия: причинно-следственная связь. Изучение режимов работы датчика цвета. Сборка простых конструкций с датчиками цвета. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 4. Конструирование робота.

Тема 4.1. Сборка механизмов без участия двигателей и датчиков по инструкции.

Объяснение целей и задач занятия. Изучение механизмов. Первые шаги. Зубчатые колеса. Промежуточное зубчатое колесо. Коронные зубчатые колеса. Понижающая зубчатая передача. Повышающая зубчатая передача. Шкивы и ремни. Переходная ременная передача. Снижение, увеличение скорости. Червячная зубчатая передача, кулачок, рычаг. Сборка простых конструкций по инструкции. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 4.2. Конструирование простого робота по инструкции.

Объяснение целей и задач занятия. Разбор инструкции. Сборка робота по инструкции. Разбор готовой программы для робота. Запуск робота на соревновательном поле. Доработка. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 4.3. Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.

Объяснение целей и задач занятия. Разбор инструкции. Обсуждение с учащимися результатов работы. Актуализация полученных знаний раздела 3. Сборка различных механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 4.4. Конструирование робота-тележки.

Объяснение целей и задач занятия. Разбор инструкции. Обсуждение с учащимися результатов работы. Сборка простого робота-тележки. Улучшение конструкции робота. Обсуждение возможных функций, выполняемых роботом-тележкой. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 5. Создание простых программ через меню контроллера.

Тема 5.1 Понятие «программа», «алгоритм». Написание простейших программ для робота по инструкции.

Объяснение целей и задач занятия. Алгоритм движения робота по кругу, вперед-назад, «восьмеркой» и пр. Написание программы по образцу для движения по кругу через меню контроллера. Запуск и отладка программы. Написание других простых программ на выбор учащихся и их самостоятельная отладка. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 5.2 Написание программ для движения робота через меню контроллера.

Объяснение целей и задач занятия. Характеристики микрокомпьютера КЛИК. Установка аккумуляторов в блок микрокомпьютера. Технология подключения к микрокомпьютеру (включение и выключение, загрузка и выгрузка программ, порты USB, входа и выхода). Интерфейс и описание КЛИК (пиктограммы, функции, индикаторы). Главное меню микрокомпьютера (мои файлы, программы, испытай меня, вид, настройки). Создание пробных программ для робота через меню контроллера. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 6. Знакомство со средой программирования КЛИК.

Тема 6.1. Понятие «среда программирования», «логические блоки».

Понятие «среда программирования», «логические блоки». Показ написания простейшей программы для робота. Интерфейс программы КЛИК и работа с ним. Написание программы для воспроизведения звуков и изображения по образцу. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 6.2. Интерфейс среды программирования КЛИК и работа с ней.

Общее знакомство с интерфейсом ПО. Самоучитель. Панель инструментов. Палитра команд. Рабочее поле. Окно подсказок. Окно микрокомпьютера КЛИК. Панель конфигурации.

Тема 6.3. Написание программ для движения робота по образцу.

Запуск и отладка программ.

Объяснение целей и задач занятия. Понятие «синхронность движений», «часть и целое». Сборка модели Робота-танцора. Экспериментирование с настройками времени, чтобы синхронизировать движение ног с миганием индикатора на Хабе. Добавление движений для рук Робота-танцора. Добавление звукового ритма. Программирование на движение с регулярными интервалами. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 7. Изучение подъемных механизмов и перемещений объектов.

Тема 7.1. Подъемные механизмы.

Объяснение целей и задач занятия. Подъемные механизмы в жизни. Обсуждение с учащимися результатов испытаний. Конструирование подъемного механизма. Запуск программы, чтобы понять, как работают подъемные механизмы. Захват предметов одинакового веса, но разного размера (Испытание № 1). Подъем предметов одинакового размера, но разного веса (Испытание № 2). Внесение результатов испытаний в таблицу. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Тема 7.2. Конструирование собственного робота для перемещения объектов и написание программы.

Объяснение целей и задач занятия. Сборка и программирование модели «Вилочный погрузчик». Разработка простейшей программы для модели. Изменение программы работы готовой модели. Сборка модели с использованием инструкции по сборке, набор на компьютере программы, подключение модели к компьютеру и запуск программы. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 8. Учебные соревнования.

Тема 8.1. Учебное соревнование: Игры с предметами.

Объяснение целей и задач занятия. Обсуждение, как можно использовать датчик расстояния для измерения дистанции. Обсуждение соревнований роботов и возможностей научить их отыскивать и перемещать предметы. Знакомство с положением о соревнованиях. Сборка Тренировочной приводной платформы, манипулятора, флагжа и куба. Испытание двух подпрограмм для остановки Приводной платформы перед флагжком, чтобы решить, какая из них эффективнее. Добавление нескольких программных блоков, чтобы опустить манипулятор Приводной платформы ниже, захватить куб и поставить его на расстоянии по меньшей мере 30 см от флагжа. Эстафетная гонка. Взаимооценка, самооценка.

Раздел 9. Творческие проекты.

Тема 9. Школьный помощник.

Объяснение целей и задач занятия. Распределение на группы (смена состава групп). Работа над творческим проектом: Сборка робота на тему «Школьный помощник». Создание программы. Создание презентации. Тестирование готового продукта. Доработка. Презентация работы. Взаимооценка, самооценка. Рефлексия.

10. Заключительное занятие. Подводим итоги.

Конструирование робототехнических проектов. Построение пояснительных моделей и проектных решений. Разработка собственной модели с учётом особенностей формы и назначения проекта. Оценка результатов изготовленных моделей. Документирование и демонстрация

работоспособности моделей. Использование панели инструментов при программировании. Исследование в виде табличных или графических результатов и выбор настроек. Формы и виды контроля: Защита итогового творческого проекта.

Поурочное планирование

| № п/п | Тема занятия | Количество часов | План | Факт |
|-------|---|------------------|------|------|
| 1 | Вводное занятие «Образовательная робототехника с конструктором КЛИК» | 1 | | |
| 2. | Конструктор КЛИК и его программное обеспечение | 1 | | |
| 3. | Сборка робота на свободную тему. Демонстрация | 1 | | |
| 4. | Изучение моторов и датчиков | 1 | | |
| 5. | Изучение и сборка конструкций с моторами | 1 | | |
| 6. | Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния | 1 | | |
| 7. | Изучение и сборка конструкций с датчиком цвета | 1 | | |
| 8. | Конструирование простого робота по инструкции | 1 | | |
| 9. | Создание простых программ через меню контроллера | 1 | | |
| 10. | Понятие «программа», «алгоритм». Написание простейших программ для робота по инструкции | 1 | | |
| 11. | Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ | 1 | | |
| 12. | Написание собственной программы для движения робота | 1 | | |
| 13. | Написание собственной программы для движения робота | 1 | | |
| 14. | Написание собственной программы для движения робота | 1 | | |
| 15. | Подключение и управление сервопривода | 1 | | |
| 16. | Подключение и управление HC-SR04 | 1 | | |
| 17. | Подключение и управление датчиком линии. Движение по линии | 1 | | |
| 18. | Подключение и управление датчиком линии. Движение по линии | | | |
| 19. | Объезд препятствия | 1 | | |
| 20. | Следование за предметом | 1 | | |
| 21. | Подключение и управление IR приёмником | 1 | | |
| 22. | Подключение и управление IR приёмником | | | |
| 23. | Манипулятор | 1 | | |
| 24. | Манипулятор | 1 | | |
| 25. | Роботанк | 1 | | |
| 26. | Роботанк | 1 | | |
| 27. | Роботанк | 1 | | |
| 28. | Робот Муравей | 1 | | |
| 29. | Робот Муравей | 1 | | |
| 30. | Автоматизированные часы | 1 | | |
| 31. | Автоматизированные часы | 1 | | |
| 32. | Двуногий робот | 1 | | |
| 33. | Двуногий робот | 1 | | |
| 34. | Итоговый урок | 1 | | |
| 35 | Вводное занятие «Образовательная робототехника с конструктором КЛИК» | 1 | | |

| | | | | | |
|----|--|---|--|--|--|
| 36 | Конструктор КЛИК и его программное обеспечение | 1 | | | |
| 37 | Сборка робота на свободную тему. Демонстрация | 1 | | | |
| 38 | Изучение моторов и датчиков | 1 | | | |
| 39 | Изучение и сборка конструкций с моторами | 1 | | | |
| 40 | Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния | 1 | | | |
| 41 | Изучение и сборка конструкций с датчиком цвета | 1 | | | |
| 42 | Конструирование простого робота по инструкции | 1 | | | |
| 43 | Создание простых программ через меню контроллера | 1 | | | |
| 44 | Понятие «программа», «алгоритм». Написание простейших программ для робота по инструкции | 1 | | | |
| 45 | Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ | 1 | | | |
| 46 | Написание собственной программы для движения робота | 1 | | | |
| 47 | Написание собственной программы для движения робота | 1 | | | |
| 48 | Написание собственной программы для движения робота | 1 | | | |
| 49 | Подключение и управление сервопривода | 1 | | | |
| 50 | Подключение и управление HC-SR04 | 1 | | | |
| 51 | Подключение и управление датчиком линии. Движение по линии | 1 | | | |
| 52 | Подключение и управление датчиком линии. Движение по линии | | | | |
| 53 | Объезд препятствия | 1 | | | |
| 54 | Следование за предметом | 1 | | | |
| 55 | Подключение и управление IR приёмником | 1 | | | |
| 56 | Подключение и управление IR приёмником | | | | |
| 57 | Манипулятор | 1 | | | |
| 58 | Манипулятор | 1 | | | |
| 59 | Роботанк | 1 | | | |
| 60 | Роботанк | 1 | | | |
| 61 | Роботанк | 1 | | | |
| 62 | Робот Муравей | 1 | | | |
| 63 | Робот Муравей | 1 | | | |
| 64 | Автоматизированные часы | 1 | | | |
| 65 | Автоматизированные часы | 1 | | | |
| 66 | Двуногий робот | 1 | | | |
| 67 | Двуногий робот | 1 | | | |
| 68 | Итоговый урок | 1 | | | |
| 69 | Лабораторная работа № 1. Светодиод. | 1 | | | |
| 70 | Лабораторная работа № 1. Светодиод. | 1 | | | |
| 71 | Лабораторная работа № 2. Управляемый «программно» светодиод. | 1 | | | |
| 72 | Лабораторная работа № 2. Управляемый «программно» светодиод. | 1 | | | |
| 73 | Лабораторная работа № 3. Управляемый «вручную» светодиод. | 1 | | | |

| | | | | |
|-----|--|---|--|--|
| 74 | Лабораторная работа № 3. Управляемый «вручную» светодиод. | 1 | | |
| 75 | Лабораторная работа № 4. Пьезодинамик. | 1 | | |
| 76 | Лабораторная работа № 4. Пьезодинамик. | 1 | | |
| 77 | Лабораторная работа № 5. Фоторезистор. | 1 | | |
| 78 | Лабораторная работа № 5. Фоторезистор. | 1 | | |
| 79 | Лабораторная работа № 6. Светодиодная сборка. | 1 | | |
| 80 | Лабораторная работа № 6. Светодиодная сборка. | 1 | | |
| 81 | Лабораторная работа № 7. Тактовая кнопка. | 1 | | |
| 82 | Лабораторная работа № 7. Тактовая кнопка | 1 | | |
| 83 | Лабораторная работа № 8. Синтезатор. | 1 | | |
| 84 | Лабораторная работа № 8. Синтезатор. | 1 | | |
| 85 | Лабораторная работа № 9. Дребезг контактов. | 1 | | |
| 86 | Лабораторная работа № 9. Дребезг контактов | | | |
| 87 | Лабораторная работа № 10. Семисегментный индикатор | 1 | | |
| 88 | Лабораторная работа № 10. Семисегментный индикатор | 1 | | |
| 89 | Лабораторная работа № 11. Термометр. | 1 | | |
| 90 | Лабораторная работа № 11. Термометр | | | |
| 91 | Лабораторная работа № 12. Передача данных на ПК. | 1 | | |
| 92 | Лабораторная работа № 12. Передача данных на ПК. | 1 | | |
| 93 | Лабораторная работа № 13 Передача данных с ПК. | 1 | | |
| 94 | Лабораторная работа № 13 Передача данных с ПК. | 1 | | |
| 95 | Лабораторная работа № 14. LCD Дисплей | 1 | | |
| 96 | Лабораторная работа № 14. LCD Дисплей | 1 | | |
| 97 | Лабораторная работа № 15. Сервопривод MG966 | 1 | | |
| 98 | Лабораторная работа № 15. Сервопривод MG966 | 1 | | |
| 99 | Программирование на свободную тему | 1 | | |
| 10 | Программирование на свободную тему | 1 | | |
| 101 | Программирование на свободную тему | 1 | | |
| 102 | Подведение итогов. | 1 | | |

4. Список литературы

Нормативные документы:

1. Конституция Российской Федерации (принята всенародным голосованием 12.12.1993 с изменениями, одобренными в ходе общероссийского голосования 01.07.2020). – URL: http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_28399/

2. Конвенция о правах ребенка (одобрена Генеральной Ассамблеей ООН 20.11.1989). – URL:
http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_9959/

3. Указ Президента РФ от 7 мая 2018 г. № 204 «О национальных целях и стратегических задачах развития Российской Федерации на период до 2024 года» (с изменениями и дополнениями). – URL:<https://base.garant.ru/71937200>

4. Постановление Правительства РФ от 26.12.2017 № 1642 (ред. от 15.03.2021) «Об утверждении государственной программы Российской Федерации «Развитие образования». –

URL:http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_286474/

5. Федеральный закон «Об образовании в Российской Федерации» от 29.12.2012 № 273-ФЗ. – URL:

http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_140174/

6. Распоряжение Правительства РФ от 04.09.2014 № 1726-р «Об утверждении Концепции дополнительного образования детей». – URL:http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_168200

7. 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». –

URL:http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_371594

8. Паспорт приоритетного проекта «Доступное дополнительное образование для детей» (утв. президиумом Совета при Президенте РФ по стратегическому развитию и приоритетным проектам, протокол от 30.11.2016

№ 11). – URL:http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_216434/

9. Приказ Министерства просвещения РФ от 9 ноября 2018 г. № 196 «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам». – URL:http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_312366/

10. Приказ Министерства просвещения Российской Федерации от 30.09.2020 № 533 «О внесении изменений в Порядок организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам, утвержденный приказом Министерства просвещения Российской Федерации от 9 ноября 2018 г. № 196» . – URL: <https://ipbd.ru/doc/0001202010270038/>

11. Письмо Минобрнауки РФ от 18.11.2015 г. № 09-3242 «О направлении рекомендаций» (вместе Методические рекомендации по проектированию дополнительных общеразвивающих программ (включая разноуровневые программы). – URL: <http://www.consultant.ru>.

12. Распоряжение Правительства РФ от 29.05.2015 № 996-р «Об утверждении Стратегии развития воспитания в Российской Федерации на период до 2025 года» . – URL:

http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_180402/

13. Концепция общенациональной системы выявления и развития молодых талантов. – URL: http://www.consultant.ru/document/cons_doc_LAW_131119/

14. Распоряжение Министерства образования Омской области от 12.02.2019 № Исх._19/Мобр_2299

15. Устав БУ ДО «Омская областная СЮТ»;

16. Положение о дополнительных общеобразовательных общеразвивающих программах БУ ДО «Омская областная СЮТ» от 25.04.2018 №

Литература для педагога:

1. Белиовская Л.Г., Белиовский А.Е. Программируем микрокомпьютер NXT в LabVIEW. – М.: ДМК, 2010, 278 стр.;
2. Индустрия развлечений. ПервоРобот. Книга для учителя и сборник проектов. LEGO Group, перевод ИНТ, - 87 с., илл.
3. Книга для учителя по работе с конструктором ПервоБот LEGO ® WeDo™ (LEGO Education WeDo).
4. ЛЕГО-лаборатория (Control Lab):Справочное пособие, - М.: ИНТ, 1998, 150 стр.
5. Применение учебного оборудования. Видеоматериалы. – М.: ПКГ
6. «РОС», 2012;
7. Программное обеспечение LEGO Education NXT v.2.1.,2012;

8. Рыкова Е. А. LEGO-Лаборатория (LEGO Control Lab). Учебно-методическое пособие. – СПб, 2001, 59 стр.
9. Чехлова А. В., Якушкин П. А.«Конструкторы LEGO DAKTA в курсе информационных технологий. Введение в робототехнику». - М.: ИНТ, 2001г.

Литература для обучающихся:

1. Комарова Л. Г. «Строим из LEGO» (моделирование логических отношений и объектов реального мира средствами конструктора LEGO). — М.; «ЛИНКА — ПРЕСС», 2001.
2. Ньютон С. Брага. Создание роботов в домашних условиях. – М.: NT Press, 2007, 345 стр.;
3. Филиппов С.А. Робототехника для детей и родителей. – СПб.: Наука, 2010, 195 стр.