

**Комитет по образованию и делам молодежи Администрации Солонешенского  
района Алтайского края МБОУ «Солонешенская СОШ»**

Согласовано  
Руководитель ШМО  
Протокол №\_\_

«\_\_\_» \_\_\_\_\_ 2022 г

Согласовано  
Зам директора по УВР

«\_\_\_» \_\_\_\_\_ 2022 г

Утверждаю  
Директор школы  
МБОУ «Солонешенская  
СОШ»  
Захарьева Л.Н.

«\_\_\_» \_\_\_\_\_ 2022 г

**Рабочая программа внеурочной деятельности «Робототехника»  
8-9 класс  
Естественнонаучной направленности**

**Составила Размыслова Светлана Анатольевна,  
учитель физики.**

**Срок реализации программы 2022-2023 учебный год  
С.Солонешное 2022 г**

## Пояснительная записка

Программа внеурочной деятельности разработана для мотивированных школьников творческого объединения «Робототехника» (далее программа) относится к программам научно-технической направленности и предназначена для формирования естественнонаучной и технологической грамотности.

Основным содержанием данной программы являются занятия по техническому моделированию, сборке и программирования роботов с использованием робототехнического образовательного набора «Клик». (далее Конструктор)

Актуальность программы заключается в том, что она направлена на формирование творческой личности, живущей в современном мире. Робототехнический набор «Клик» ориентирован на изучение основных физических принципов и базовых технических решений, лежащих в основе всех современных конструкций и устройств.

Используя персональный компьютер, ноутбук или телефон с программным обеспечением, элементы из конструктора, ученики могут конструировать управляемые модели роботов. Загружая управляющую программу в специальный микрокомпьютер, и присоединяя его к модели робота, учащиеся изучают и наблюдают функциональные возможности различных моделей роботов. Робот работает независимо от настольного компьютера, на котором была написана управляющая программа. Получая информацию от различных датчиков и обрабатывая ее, EV3 управляет работой моторов.

Итоги изученных тем подводятся созданием учениками собственных автоматизированных моделей, с написанием программ, используемых в своих проектах, и защитой этих проектов.

Программа «Робототехника» ориентирована на учащихся 8-9 классов. Рабочая программа рассчитана на 68 часов. Занятия проводятся 1 раз в неделю, по 2 часа согласно учебному расписанию.

### Цели программы:

- заложить основы алгоритмизации и программирования с использованием робота Клик;
- научить использовать средства информационных технологий, чтобы проводить исследования и решать задачи в межпредметной деятельности;
- заложить основы информационной компетентности личности, т.е. помочь обучающемуся овладеть методами сбора и накопления информации, современных технологий, их осмыслением.
- повысить качество образования через интеграцию педагогических и информационных технологий.

### Задачи программы:

- научить конструировать роботов на базе микропроцессора;
- научить работать в среде программирования;
- научить составлять программы управления Лего - роботами;
- развивать творческие способности и логическое мышление обучающихся;
- развивать умение выстраивать гипотезу и сопоставлять с полученным результатом;
- развивать образное, техническое мышление и умение выразить свой замысел;
- развивать умения работать по предложенным инструкциям по сборке моделей;
- развивать умения творчески подходить к решению задачи;
- развивать применение знаний из различных областей знаний;
- развивать умения излагать мысли в четкой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путем логических рассуждений;

- получать навыки проведения физического эксперимента;
- получить опыт работы в творческих группах;
- ведение инновационной, научно-исследовательской, экспериментальной и проектной деятельности в области робототехники.

#### **Методы обучения**

- *Познавательный* (восприятие, осмысление и запоминание учащимися нового материала с привлечением наблюдения готовых примеров, моделирования, изучения иллюстраций, восприятия, анализа и обобщения демонстрируемых материалов);
- *Метод проектов* (при усвоении и творческом применении навыков и умений в процессе разработки собственных моделей)
- *Систематизирующий* (беседа по теме, составление систематизирующих таблиц, графиков, схем и т.д.)
- *Контрольный метод* (при выявлении качества усвоения знаний, навыков и умений и их коррекция в процессе выполнения практических заданий)
- *Групповая работа* (используется при совместной сборке моделей, а также при разработке проектов)

#### **Формы организации занятий**

- лекция;
- презентация;
- практическое занятие;
- выставка.

#### **Планируемые результаты освоения курса внеурочной деятельности**

##### **ЛИЧНОСТНЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ**

Патриотическое воспитание:

— проявление интереса к истории и современному состоянию российской физической науки;

— ценностное отношение к достижениям российских учёных-физиков.

Гражданское и духовно-нравственное воспитание:

— готовность к активному участию в обсуждении общественнозначимых и этических проблем, связанных с практическим применением достижений физики;

— осознание важности морально-этических принципов в деятельности учёного.

Эстетическое воспитание:

— восприятие эстетических качеств физической науки: её гармоничного построения, строгости, точности, лаконичности.

Ценности научного познания:

— осознание ценности физической науки как мощного инструмента познания мира, основы развития технологий, важнейшей составляющей культуры;

— развитие научной любознательности, интереса к исследовательской деятельности.

Формирование культуры здоровья и эмоционального благополучия:

— осознание ценности безопасного образа жизни в современном технологическом мире, важности правил безопасного поведения на транспорте, на дорогах, с электрическим и тепловым оборудованием в домашних условиях;

— сформированность навыка рефлексии, признание своего права на ошибку и такого же права у другого человека.

Трудовое воспитание:

— активное участие в решении практических задач (в рамках семьи, школы, города, края) технологической и социальной направленности, требующих в том числе и физических знаний; интерес к практическому изучению профессий, связанных с физикой.

Экологическое воспитание:

— ориентация на применение физических знаний для решения задач в области окружающей среды, планирования поступков и оценки их возможных последствий для окружающей среды;

— осознание глобального характера экологических проблем и путей их решения.

Адаптация обучающегося к изменяющимся условиям социальной и природной среды:

— потребность во взаимодействии при выполнении исследований и проектов физической направленности, открытость опыту и знаниям других;

— повышение уровня своей компетентности через практическую деятельность;

— потребность в формировании новых знаний, в том числе формулировать идеи, понятия, гипотезы о физических объектах и явлениях;

— осознание дефицитов собственных знаний и компетентностей в области физики;

— планирование своего развития в приобретении новых физических знаний;

— стремление анализировать и выявлять взаимосвязи природы, общества и экономики, в том числе с использованием физических знаний;

— оценка своих действий с учётом влияния на окружающую среду, возможных глобальных последствий.

### МЕТАПРЕДМЕТНЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ

Универсальные познавательные действия

Базовые логические действия:

— выявлять и характеризовать существенные признаки объектов (явлений);

— устанавливать существенный признак классификации, основания для обобщения и сравнения;

— выявлять закономерности и противоречия в рассматриваемых фактах, данных и наблюдениях, относящихся к физическим явлениям;

— выявлять причинно-следственные связи при изучении физических явлений и процессов; делать выводы с использованием дедуктивных и индуктивных умозаключений, выдвигать гипотезы о взаимосвязях физических величин;

— самостоятельно выбирать способ решения учебной физической задачи (сравнение нескольких вариантов решения, выбор наиболее подходящего с учётом самостоятельно выделенных критериев).

Базовые исследовательские действия:

— использовать вопросы как исследовательский инструмент познания;

— проводить по самостоятельно составленному плану опыт, несложный физический эксперимент, небольшое исследование физического явления;

— оценивать на применимость и достоверность информацию, полученную в ходе исследования или эксперимента;

— самостоятельно формулировать обобщения и выводы по результатам проведённого наблюдения, опыта, исследования;

— прогнозировать возможное дальнейшее развитие физических процессов, а также выдвигать предположения об их развитии в новых условиях и контекстах.

Работа с информацией:

— применять различные методы, инструменты и запросы при поиске и отборе информации или данных с учётом предложенной учебной физической задачи;

— анализировать, систематизировать и интерпретировать информацию различных видов и форм представления;

— самостоятельно выбирать оптимальную форму представления информации и иллюстрировать решаемые задачи несложными схемами, диаграммами, иной графикой и их комбинациями.

Универсальные коммуникативные действия

Общение:

— в ходе обсуждения учебного материала, результатов лабораторных работ и проектов задавать вопросы по существу обсуждаемой темы и высказывать идеи, нацеленные на решение задачи и поддержание благожелательности общения;

— сопоставлять свои суждения с суждениями других участников диалога, обнаруживать различие и сходство позиций;

— выражать свою точку зрения в устных и письменных текстах;

— публично представлять результаты выполненного физического опыта (эксперимента, исследования, проекта).

Совместная деятельность (сотрудничество):

— понимать и использовать преимущества командной и индивидуальной работы при решении конкретной физической проблемы;

— принимать цели совместной деятельности, организовывать действия по её достижению: распределять роли, обсуждать процессы и результаты совместной работы; обобщать мнения нескольких людей;

— выполнять свою часть работы, достигая качественного результата по своему направлению и координируя свои действия с другими членами команды;

— оценивать качество своего вклада в общий продукт по критериям, самостоятельно сформулированным участниками взаимодействия.

Универсальные регулятивные действия

Самоорганизация:

— выявлять проблемы в жизненных и учебных ситуациях, требующих для решения физических знаний;

— ориентироваться в различных подходах принятия решений (индивидуальное, принятие решения в группе, принятие решений группой);

— самостоятельно составлять алгоритм решения физической задачи или плана исследования с учётом имеющихся ресурсов и собственных возможностей, аргументировать предлагаемые варианты решений;

— делать выбор и брать ответственность за решение.

Самоконтроль (рефлексия):

— давать адекватную оценку ситуации и предлагать план её изменения;

— объяснять причины достижения (недостижения) результатов деятельности, давать оценку приобретённому опыту;

— вносить коррективы в деятельность (в том числе в ход выполнения физического исследования или проекта) на основе новых обстоятельств, изменившихся ситуаций, установленных ошибок, возникших трудностей;

— оценивать соответствие результата цели и условиям.

Эмоциональный интеллект:

— ставить себя на место другого человека в ходе спора или дискуссии на научную тему, понимать мотивы, намерения и логику другого.

Принятие себя и других:

— признавать своё право на ошибку при решении физических задач или в утверждениях на научные темы и такое же право другого.

**ПРЕДМЕТНЫЕ**

- Использование приобретенных знаний и умений для творческого решения несложных конструкторских и технологических задач;

- Владение основами логического и алгоритмического мышления;

- Развитие интереса учащихся к робототехнике и информатике;

- Развитие навыков конструирования роботов и автоматизированных систем;

- Составлять, выполнять вручную и на компьютере несложные алгоритмы с использованием ветвлений и циклов для управления Роботами.

*Требования к знаниям и умениям учащихся*

В результате обучения учащиеся должны

Знать:

- правила безопасной работы;

- основные компоненты конструктора «Клик»;
- конструктивные особенности различных моделей, сооружений и механизмов;
- компьютерную среду, включающую в себя графический язык программирования;
- виды подвижных и неподвижных соединений в конструкторе; основные приемы конструирования роботов;
- конструктивные особенности различных роботов;
- как передавать программы;
- как использовать созданные программы;
- самостоятельно решать технические задачи в процессе конструирования роботов (планирование предстоящих действий, самоконтроль, применять полученные знания, приемы и опыт конструирования с использованием специальных элементов, и других объектов и т.д.);
- создавать реально действующие модели роботов при помощи специальных элементов по разработанной схеме, по собственному замыслу;
- создавать программы на компьютере для различных роботов;
- корректировать программы при необходимости;
- демонстрировать технические возможности роботов;

Уметь:

- 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, приемы и опыт конструирования с использованием специальных элементов и т.д.);
- создавать действующие модели роботов на основе конструктора «Клик»;
- создавать программы на компьютере;
- передавать (загружать) программы;
- корректировать программы при необходимости;
- демонстрировать технические возможности роботов.

### **Способы оценивания достижений учащихся**

Данный курс внеурочной деятельности не предполагает промежуточной или итоговой аттестации учащихся. В процессе обучения учащиеся получают знания и опыт в области дополнительной дисциплины «Робототехника».

Оценивание уровня обученности школьников происходит по окончании курса, после выполнения и защиты индивидуальных проектов.

### **Содержание программы**

#### **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. 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.

##### **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.

### **Раздел 3. Изучение моторов и датчиков.**

#### **Тема 3.1. Изучение и сборка конструкций с моторами.**

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.

#### **Тема 3.2. Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния.**

Понятие «датчик расстояния» и их виды. Устройство датчика расстояния и принцип работы. Выбор порта и режима работы. Сборка простых конструкций с датчиками расстояний.

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

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. Датчик цвета предмета. Внешний вид датчика и его принцип работы. Изучение режимов работы датчика цвета. Сборка простых конструкций с датчиками цвета.

### **Раздел 4. Конструирование робота.**

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

Изучение механизмов. Первые шаги. Зубчатые колеса. Промежуточное зубчатое колесо. Коронные зубчатые колеса. Понижающая зубчатая передача. Повышающая зубчатая передача. Шкивы и ремни. Перекрестная ременная передача. Снижение, увеличение скорости. Червячная зубчатая передача, кулачок, рычаг. Сборка простых конструкций по инструкции.

#### **Тема 4.2. Конструирование простого робота по инструкции.**

Разбор инструкции. Сборка робота по инструкции. Разбор готовой программы для робота. Запуск робота.

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

Разбор инструкции. Обсуждение с учащимися результатов работы. Сборка различных механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.

#### **Тема 4.4. Конструирование робота-тележки.**

Сборка простого робота-тележки. Улучшение конструкции робота. Обсуждение возможных функций, выполняемых роботом-тележкой.

### **Раздел 5. Создание простых программ через меню контроллера.**

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

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.

#### **Тема 5.2 Написание программ для движения робота через меню контроллера.**

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.

## **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.

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

Панель инструментов. Палитра команд. Рабочее поле. Окно подсказок. Окно микрокомпьютера КЛИК. Панель конфигурации.

### **Тема 6.3. Написание программ для движения робота по образцу.**

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.

## **Раздел 7. Изучение подъемных механизмов и перемещений объектов.**

### **Тема 7.1. Подъемные механизмы.**

Подъемные механизмы в жизни. 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.

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

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.

## **Раздел 8. Учебные соревнования.**

### **Тема 8.1. Учебное соревнование: Игры с предметами.**

Сборка Тренировочной приводной платформы, манипулятора, флажка и куба. Испытание двух подпрограмм для остановки Приводной платформы перед флажком, 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 флажка.

## **Раздел 9. Творческие проекты.**

Распределение на группы Работа над творческим проектом: Создание программы. Создание презентации. Тестирование готового продукта. Защита проектов.

**Заключительное занятие. Подводим итоги.**

## **Тематическое планирование**

№	Название раздела, темы занятия	Количество часов	Дата проведения
<b>Вводное занятие</b>			
1.	«Образовательная робототехника сконструктором КЛИК».	1	
2.	«Образовательная робототехника сконструктором КЛИК».	1	
<b>Изучение состава конструктора КЛИК</b>			
3.	Конструктор КЛИК и его программное обеспечение.	1	
4.	Конструктор КЛИК и его программное обеспечение.	1	
5.	Основные компоненты конструктора КЛИК.	1	
6.	Основные компоненты конструктора КЛИК.	1	

7.	Сборка работа на свободную тему.	1	
8.	Сборка работа на свободную тему.	1	
9.	Сборка работа на свободную тему.	1	
10.	Демонстрация.	1	
<b>Изучение моторов и датчиков.</b>			
11.	Изучение и сборка конструкций с моторами.	1	
12.	Изучение и сборка конструкций с моторами.	1	
13.	Изучение и сборка конструкций с моторами.	1	
14.	Изучение и сборка конструкций с моторами.	1	
15.	Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния.	1	
16.	Изучение и сборка конструкций с датчиком расстояния.	1	
17.	Изучение и сборка конструкций с датчиком касания, цвета.	1	
18.	Изучение и сборка конструкций с датчиком касания, цвета.	1	
<b>Конструирование робота</b>			
19.	Сборка механизмов без участия двигателей и датчиков по инструкции.	1	
20.	Сборка механизмов без участия двигателей и датчиков по инструкции.	1	
21.	Конструирование простого робота по инструкции.	1	
22.	Конструирование простого робота по инструкции.	1	
23.	Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.	1	
24.	Сборка механизмов с участием двигателей и датчиков по инструкции.	1	
25.	Конструирование робота-тележки.	1	
26.	Конструирование робота-тележки.	1	
<b>Создание простых программ через меню контроллера</b>			
27.	Понятие «программа», «алгоритм». Написание простейших программ для робота по инструкции.	1	
28.	Понятие «программа», «алгоритм». Написание простейших программ для робота по инструкции.	1	
29.	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	1	
30.	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	1	
31.	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	1	
32.	Написание программ для движения робота через меню контроллера.	1	
<b>Знакомство со средой программирования КЛИК.</b>			
33.	Понятие «среда программирования», «логические блоки».	1	
34.	Понятие «среда программирования», «логические блоки».	1	
35.	Понятие «среда программирования», «логические блоки».	1	
36.	Понятие «среда программирования», «логические блоки».	1	
37.	Интерфейс среды программирования КЛИК и работа сней.	1	
38.	Интерфейс среды программирования КЛИК и работа сней.	1	
39.	Интерфейс среды программирования КЛИК и работа сней.	1	
40.	Интерфейс среды программирования КЛИК и работа сней.	1	

41	Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ.	1	
42	Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ.	1	
43	Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ.	1	
44	Написание программ для движения робота по образцу. Запуск и отладка программ.	1	
<b>Изучение подъемных механизмов и перемещений объектов.</b>			
45	Подъемные механизмы.	1	
46	Подъемные механизмы.	1	
47	Конструирование собственного робота для перемещения объектов и написание программы.	1	
48	Конструирование собственного робота для перемещения объектов и написание программы.	1	
49	Конструирование собственного робота для перемещения объектов и написание программы.	1	
50	Конструирование собственного робота для перемещения объектов и написание программы.	1	
<b>Учебные соревнования</b>			
51	Учебное соревнование: Игры с предметами.	1	
52	Учебное соревнование: Игры с предметами.	1	
<b>Творческие проект</b>			
53	Работа над проектами	1	
54	Работа над проектами	1	
55	Работа над проектами	1	
56	Работа над проектами	1	
57	Работа над проектами	1	
58	Работа над проектами	1	
59	Работа над проектами	1	
60	Работа над проектами	1	
61	Работа над проектами	1	
62	Работа над проектами	1	
63	Работа над проектами	1	
64	Работа над проектами	1	
65	Защита проектов	1	
66	Защита проектов	1	
67	Защита проектов	1	
<b>Заключительное занятие. Подведение итогов.</b>			
68	Заключительное занятие.	1	