### Министерство образования и науки Нижегородской области Автономная некоммерческая организация дополнительного профессионального образования «Центр новых форм развития образования» структурное подразделение «Кванториум Бор»

**PACCMOTPEHA** 

**УТВЕРЖДАЮ** 

На педагогическом совете АНО ДПО «Центр новых форм развития образования» протокол № 21 (3.23-24) от «12» января 2024 г.

Директор АНО ДПО «Центр новых форм развития образования» \_\_\_\_\_ С.А.Рыбий  $\frac{\text{C.A.Pыбий}}{\text{4.15} \times \text{3.8}}$  января 2024 г.

### Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа «Введение в Lego-технологии»

Направленность: техническая

Возраст обучающихся: 10 - 16 лет

Длительность модуля: 72 часа

**Автор:** Серохвостова Ксения Валерьевна педагог дополнительного образования

### Содержание

1.	Информационная карта программы	2
2.	Общая характеристика программы	3
2.1.	Пояснительная записка	3
2.2.	Нормативные документы	3
2.3.	Цели и задачи реализации программы	4
2.4.	Планируемые результаты обучения	5
3.	Порядок аттестации	6
4.	Содержание программы	7
4.1.	Учебно-тематический план	7
4.2.	Календарный учебный график	8
4.3.	Содержание учебно – тематического плана	9
5.	Организационно-педагогические условия программы	11
6.	Материально-техническое обеспечение	12
7.	Оценочные материалы	13
8.	Список рекомендуемой литературы	16
9.	Приложения	17
10.	Рабочая программа	20

# 1. Информационная карта программы

	1. Инд	оормационная карта программы
Полное н	азвание программы	Дополнительная общеобразовательная общеразвивающая программа «Введение в Lego-технологии»
2 Авторы і	программы	Серохвостова Ксения Валерьевна
	е образовательной	АНО ДПО «Центр новых форм развития образования»
организа	-	структурное подразделение «Кванториум Бор»
-	<u>дии</u> ганизации	г. Бор, поселок Неклюдово, ул. Трудовая 10А
- 1	роведения	Групповая, индивидуальная.
	раммы по уровню	Вводный модуль
, , 1	содержания	Вводный модуль
программ	•	
7 Цель про		Формирование базовых робототехнических знаний и
Цель про	л раммы	навыков работы с конструкторами Lego Spike и
		Mindstorms, включение обучающегося в проектную
		деятельность по робототехнике
В Направл	енность программы	Техническая
- IIII paba		
Сроки ре	еализации	72 часа
	гво участников	Группы 10-15 человек
программ	мы	
1 Условие	участия в	Обучающиеся 10-16 лет
программ	мe	
2 Условия	размещения	Оборудованный кабинет детского технопарка
участник	сов программы	«Кванториум-Бор»
3 Ожидаем	ый результат	Предметные:
		- будут знать состав и возможности конструкторов Lego Spike Prime и Lego Mindstorms; - будут уметь составлять программирования; - будут знать основы механического движения, его математическое выражение.  Метапредметные: - будут стремиться к техническим видам творчества, развитию навыков конструировать, программирования и моделирования; - расширят представления о проектной деятельности, кейс-технологии; - будет сформирована потребность в поиске и работе с различными источниками информации; - будут уметь работать в команде; - будет уметь соотносить свои действия с планируемыми результатами.  Личностные: - будут сформированы такие социальные компетенции, как: способность принимать ответственность за свои действия, готовность к сотрудничеству;

### 2. Общая характеристика программы

#### 2.1. Пояснительная записка

### Актуальность программы

В современном мире процесс информатизации и роботизации проявляется практически во всех сферах деятельности человека. Мы используем новейшие технологии не только для того, чтобы облегчить нашу жизнь, но и для того, чтобы перейти на новый уровень цивилизации, который решит сегодняшние проблемы человечества. Создание и внедрение робототехники В нашу жизнь возможно только при наличии квалифицированных и заинтересованных специалистов, которые смогут создать полезные обществу проекты. При этом не стоит забывать про приобретение новых компетенций и постоянную актуализацию своих знаний, которые позволят мыслить нестандартно, и находить новые пути решения. Именно поэтому лучше начинать изучать основы робототехники с ранних лет.

### Педагогическая целесообразность изучения материала

В ходе реализации данной программы создаются условия не только для получения практических навыков в рамках направления, но и для гармоничного и сбалансированного развития личности в целом, приобретения навыков самостоятельной и коллективной работы, развития критического мышления и творческих способностей ребенка.

#### Направленность программы- техническая.

#### 2.2. Нормативные документы

Программа разработана в соответствии с требованиями следующих нормативноправовых документов:

- Федеральный закон от 29.12.2012 № 273-ФЗ «Об образовании в Российской Федерации»;
- Распоряжение Правительства РФ от 31.03.2022 № 678-р «Концепция развития дополнительного образования детей до 2030 года»;
- Постановление Правительства РФ от 26.12.2017 N 1642 (ред. от 07.07.2021) «Об утверждении государственной программы Российской Федерации "Развитие образования»;
- Приказ Министерства просвещения Российской Федерации от 27.07.2022 №629
   «Об утверждении Порядка организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам»;
- Постановление Главного государственного санитарного врача Российской
   Федерации от 28.09.2020 № 28 «Об утверждении санитарных правил СП 2.4.3648–20

«Санитарно-эпидемиологические требования к организациям воспитания и обучения, отдыха и оздоровления детей и молодёжи»;

- Письмо Министерства просвещения РФ от 31.01.2022 № 1ДГ 245/06 «О направлении методических рекомендаций» (вместе с "Методическими рекомендациями по реализации дополнительных общеобразовательных программ с применением электронного обучения и дистанционных образовательных технологий");
- Устав и локальные акты Автономной некоммерческой организации дополнительного профессионального образования «Центр новых форм развития образования».

### 2.3. Цели и задачи реализации программы

### Цель программы:

Формирование базовых робототехнических знаний и навыков работы с конструкторами Lego Spike и Mindstorms, включение обучающегося в проектную деятельность по робототехнике.

#### Задачи:

### Обучающие:

- сформировать представления о возможностях применения робототехники в промышленности и других отраслях;
- обучить основам робототехники на примере конструкторов Lego Spike Prime и Lego Mindstorms;
  - обучить основам блочного программирования;
- дать представления об основах механического движения, понятиях редуктор и мультипликатор, передаточное отношение.

### Развивающие:

- развивать навыки проектной деятельности;
- развивать творческие способности обучающихся;
- развивать технические и творческие способности обучающихся;
- развивать умения изучать, исследовать, анализировать, выделять частное из общего.

#### Воспитательные:

- прививать интерес к научным знаниям и техническим видам творчества;
- воспитывать активность, самостоятельность, ответственность.

### 2.4. Планируемые результаты обучения

### Предметные:

- будут знать состав и возможности конструкторов Lego Spike Prime и Lego Mindstorms;
- будут уметь составлять программный код с использованием блочного языка программирования;
- будут знать основы механического движения, его математическое выражение.

### Метапредметные:

- будут стремиться к техническим видам творчества, развитию навыков конструировать, программирования и моделирования;
  - расширят представления о проектной деятельности, кейс-технологии;
- будет сформирована потребность в поиске и работе с различными источниками информации;
  - будут уметь работать в команде;
  - будет уметь соотносить свои действия с планируемыми результатами.

#### Личностные:

- будут сформированы такие социальные компетенции, как: способность принимать ответственность за свои действия, готовность к сотрудничеству;
  - будут проявлять гражданско-патриотические чувства.

### 3. Порядок аттестации

В соответствии с Положением об аттестации обучающихся АНО ДПО «ЦНФРО», в Учреждении предусмотрено проведение промежуточной аттестации.

Промежуточная аттестация — это оценка качества освоения обучающимися уровня достижений, заявленных в программе по завершении реализации программы на основании комплексной оценки уровня сформированности Hard и soft skills компетенций. Форма проведения промежуточной аттестации: защита проектной работы.

Критерии оценки результативности не должны противоречить следующим показателям:

80% и более – высокий уровень освоения – обучающийся демонстрирует уверенное владение понятийным аппаратом, работает с оборудованием самостоятельно, не испытывает особых трудностей; выполняет практические задания с элементами творчества;

От 50% до 79% – средний уровень освоения - сочетает специальную терминологию с бытовой; работает с оборудованием с помощью педагога; выполняет задания самостоятельно.

### 4. Содержание программы

### 4.1. Учебно-тематический план

			В том	числе	Формы и
$N_{\underline{0}}$	Наименование разделов и дисциплин	Всего	Teop	Прак-	методы
			ия	тика	контроля
1	Введение в робототехнику.	4	2	2	Опрос
1.1	Введение в робототехнику, перспективы и	2	1	1	
	направления, техника безопасности.				
1.2	Обзор области применения промышленной	2	1	1	
	робототехники в РФ и других странах мира.				
2	Знакомство с наборами Lego Spike Prime	14	6	8	Демонстрация
2.1	Программирование с Lego Spike Prime.	4	2	2	результатов
2.2	Основные датчики набора.	6	2	4	раздела
2.3	Работа с хабом и моторами.	4	2	2	программы
3	Кейс №1 «Подъёмный кран».	14	0	14	Защита
3.1	Сборка корпуса сейфа, добавление моторов для	4	-	4	проектной
	замков и датчиков.				работы
3.2	Комбинаторика. Написание алгоритма работы.	6	-	6	
	Программирование.				
3.3	Завершающая модернизация. Тестирование	4	-	4	
	робота на наличие ошибок.				
4	Знакомство с наборами Lego Mindstorms EV3.	10	4	6	Демонстрация результатов
4.1	Понятия «редуктор» и «мультипликатор».	2	2	-	раздела
4.2	Большие и средние моторы, правильное	4	2	2	программы
	подключение и работа с ними в Scratch EV3.				
4.3	Кнопки, датчики. Принципы работы, способы	4	-	4	
	применения.				
5	Кейс №2 «Робот-следопыт».	14	0	14	Защита
5.1	Сборка рамы и корпуса механизма.	4	-	4	проектной
5.2	Подключение моторов и датчиков.	4	-	4	работы
	Программирование.				
5.3	Завершающая модернизация. Тестирование	4	-	4	
	робота на наличие ошибок.				
5.4	Презентация результатов работы над кейсом.	2	-	2	
6	Кейс №3 «Робот-художник».	14	0	14	Защита
6.1	Сборка механизма. Использование датчиков.	4	-	4	проектной
6.2	Сборка рамы и корпуса робота-манипулятора.	4	-	4	работы
	Программирование.				
6.3	Завершающая модернизация. Тестирование	4	-	4	
	робота на наличие ошибок.				
6.4	Презентация результатов работы над кейсом.	2	_	2	
7	Промежуточная аттестация. Рефлексия.	2	0	2	Защита
					проектной
					работы
	ВСЕГО	72	12	60	

### 4.2. Календарный учебный график

Разделы	Яі	нвај	рь		(	Фев	ралі	Ь		N	Map	T		,	Апр	ель	)	Ma	ай	Итого
Введение в робототехнику.		4																		4
Знакомство с наборами Lego Spike			4	4	4	2														14
Prime.			4	4	4															14
Кейс №1 «Подъёмный кран».						2	4	4	4											14
Знакомство с наборами Lego Mindstorms										4	1	2								10
EV3.										4	4	4								10
Кейс №2 «Робот-художник».												2	4	4	4					14
Кейс №3 «Робот-художник».																4	4	4	2	14
Промежуточная аттестация. Рефлексия.																			2	2
Итого																				72

### 4.3. Содержание учебно-тематического плана

No	Темы занятия	Содержание занятий
1	Введение в робототехнику.	2.7,754
1.1	Введение в робототехнику, перспективы и направления, техника безопасности.	Теория: Основные термины из робототехники и механики. Инструктажи по правилам пожарной безопасности и электробезопасности, инструктаж по правилам техники безопасности при работе с компьютером.  Практика: Брейн-ринг по основным
1.2	Обзор области применения	робототехническим требованиям.  Теория: Тенденции развития робототехники в РФ
	промышленной робототехники в РФ и других странах мира.	и Мире. Основные черты промышленной робототехники. Практика: Работа с поиском информации в источниках по теме. Выступления с итогами вводного раздела.
2	Знакомство с наборами Lego S	
2.1	Программирование с Lego Spike Prime.	Теория: Возможности специального ПО для работы с конструкторами LEGO Education SPIKE. Блочное программирование.  Практика: создание простейших программ с использованием математических функций.
2.2	Основные датчики набора.	Теория: Изучение датчиков цвета, расстояния, силы нажатия (кнопка). Практика: Применение датчиков на практике, изучение принципа их работы в различных условиях.
2.3	Работа с хабом и моторами.	<b>Теория:</b> Что из себя представляет Хаб. Управление, питание, дополнительные функции. <b>Практика:</b> Запуск, применение хаба в работе.
3	Кейс №1 «Подъёмный кран».	, <u>, , , , , , , , , , , , , , , , , , </u>
3.1	Сборка корпуса сейфа, добавление моторов для замков и датчиков.	<b>Практика:</b> Конструирование корпуса подъёмного крана из деталей конструктора. Подбор расположения для моторов и датчиков.
3.2	Комбинаторика. Написание алгоритма работы. Программирование.	Практика: Написание кода для собранной конструкции. Программирование на платформе LEGO Education SPIKE.
3.3	Завершающая модернизация. Тестирование робота на наличие ошибок.	<b>Практика:</b> Добавление деталей, датчиков в конструкцию по необходимости, доработка робота.
4	Знакомство с наборами Lego I	Mindstorms EV3.
4.1	Понятия «редуктор» и «мультипликатор».	<b>Теория:</b> Изучение основных понятий механики. Разбор видов деталей для сборки, теория о применении редуктора.
4.2	Большие и средние моторы, правильное подключение и работа с ними в Scratch EV3.	Теория: Изучение теоретических материалов о использовании моторов EV3, способы работы моторов. Знакомство со специальной средой программирования для Lego EV3.  Практика: Подключение моторов к конструкции, начало работы. Программирование больших и средних моторов в Scratch EV3.

4.3	Кнопки, датчики. Принципы работы, способы применения.	Практика: Подключение и калибровка датчиков.
5	Кейс №2 «Робот-следопыт».	
5.1	Сборка рамы корпуса и механизма.	<b>Практика:</b> Проектирование создаваемого автоматизированного робота. Создание его из конструктора LEGO Mindstorms EV3.
5.2	Подключение моторов и датчиков. Программирование.	<b>Практика:</b> Подключение электронных компонентов к конструкции и их колибровка. Разработка программы для движения робота по треку.
5.3	Завершающая модернизация. Тестирование робота на наличие ошибок.	<b>Практика:</b> Тестирование механизма при движении по треку, отладка движения, подготовка к внутренней защите результатов работы.
5.4	Презентация результатов работы над кейсом.	<b>Практика:</b> Представление разработанного механизма. Участие во внутренних соревнованиях.
6	Кейс №3 «Робот-художник».	
6.1	Сборка механизма. Использование датчиков.	Практика: Разработка схемы и модели механизма. Настройка и программирование датчиков на распознавание цвета «багажа» или штрих-кода.
6.2	Сборка рамы корпуса робота- манипулятора. Программирование.	Практика: Работа с двумя микроконтроллерами EV3, настройка и программирование их Bluetooth-соединения. Программирование автономной подачи груза.
6.3	Завершающая модернизация. Тестирование робота на наличие ошибок.	<b>Практика:</b> Тестирование механизма при выполнении заданного алгоритма, отладка движения, подготовка к внутренней защите результатов работы.
6.4	Презентация результатов работы над кейсом.	<b>Практика:</b> Представление разработанного механизма.
7	Промежуточная аттестация. Рефлексия.	Практика: Выступление на защите. Конференция.

### 5. Организационно-педагогические условия программы

Возраст обучающихся, участвующих в реализации программы: 10-16 лет.

Срок реализации программы: 72 академических часа.

**Режим занятий:** 2 раза в неделю по 2 академических часа с десятиминутным перерывом (каждый час по 45 минут).

Формы организации учебной деятельности: групповая, индивидуальная.

Количество обучающихся в группе: 10 - 15 человек.

## 6. Материально-техническое обеспечение

№	Наименование	Кол-во
1	Базовый робототехнический набор начального уровня LEGO Mindstorms EV3 (45544)	10
2	Ресурсный робототехнический набор начального уровня LEGO Mindstorms EV3 (45560)	10
3	Базовый робототехнический набор начального уровня LEGO Mindstorms Spike (45678)	8
4	Ресурсный набор к базовому робототехническому набору начального уровня LEGO Mindstorms Spike	8
5	Базовый робототехнический набор LEGO Education WeDo 2.0 (45300)	5
6	Датчик света базового робототехнического набора начального уровня EV3 (45506)	10
7	Ультразвуковой датчик базового робототехнического набора начального уровня (45504)	10
8	Зарядное устройство для аккумуляторной батареи базового набора	5
9	Моноблочное интерактивное устройство. Интерактивная LED панель Newline Tru Touch TT-7519RS	1
10	Манипулятор типа мышь Logitech M170	9
11	Удленители usb – USB 2.0 BURO USB A(m) – USB A(f), 3м [usb2.0-am/af-3]	4
12	Ноутбук Dell Vostro 15,6 (1920*1080) i5- 10210U\8gb\128ssd+1000HDD\M X230_2Gb\W10	10
13	Планшет Samsung Calaxy Tab A 10.5* LTE SM-T595 Black	2

### 7. Оценочные материалы

### Бланк групповой промежуточной аттестации.

Педагог:		
Группа:		
Список участников		
команды:		
Название работы		
(тема)		
Дата и время		
защиты:		
Критерий	Описание критерия	Кол-во баллов
		за критерий
-	І. Общие критерии оценки проекта	
1. Цель проекта:	- Отсутствует описание цели проекта.	0
	- Обозначенная цель проекта не обоснована (не	1
	сформулирована проблема, которая решается в	
	проекте) или не является актуальной в современной	
	ситуации.	
	- Цель проекта обоснована (сформулирована проблема,	2
	которая решается в проекте) и является актуальной в	
	современной ситуации.	
2.Анализ	- Нет анализа существующих решений.	0
существующих	- Есть неполный анализ существующих решений	1
решений и методов:	проблемы и их сравнение.	
	- Дана сравнительная таблица аналогов с указанием	2
	показателей назначения. Выявленные в результате	
	сравнительного анализа преимущества предлагаемого	
	решения не обоснованы, либо отсутствуют	
	- Есть подробный анализ существующих в практике	3
	решений, сравнительная таблица аналогов с указанием	
	преимуществ предлагаемого решения	
	- Не определён круг потенциальных заказчиков /	0
	потребителей / пользователей	

потенциальными пользователей не конкретен.  - Чётко обозначен круг потенциальных заказчиков / потребителями:  - Чётко обозначен круг потенциальных заказчиков / потребителей / пользователей.  - Нет подробного описания достигнутого результата — функции объекта проекта неясны эксперту.  - Дано подробное описание достигнутого результата.  1 (развернутое описание функционирования)  5. Предварительные испытания (при необходимости)  - Испытания проводились результаты испытаний не анализировались  - Испытания проводились, результаты проанализированы, выявленные недостатки устранены.  1. Критерии оценки презентации  1. Формы (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
Потребителей / пользователей.   4.Описание   - Нет подробного описания достигнутого результата —   0   функции объекта проекта неясны эксперту.   1   1   1   1   1   1   1   1   1
4.Описание         - Нет подробного описания достигнутого результата — 0 функции объекта проекта неясны эксперту.         0           результата:         - Дано подробное описание достигнутого результата.         1           (развернутое описание функционирования)         - Не проводились         0           5. Предварительные испытания (при необходимости)         - Испытания проводились, результаты испытаний не анализировались         1           -Испытания проводились, результаты проанализированы, выявленные недостатки устранены.         2           П. Критерии оценки презентации         (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
достигнутого         функции объекта проекта неясны эксперту.           результата:         - Дано подробное описание достигнутого результата.         1           (развернутое описание функционирования)         - Не проводились         0           5. Предварительные испытания (при необходимости)         - Испытания проводились, результаты испытаний не анализировались         1           - Испытания проводились, результаты проанализированы, выявленные недостатки устранены.         2           П. Критерии оценки презентации         (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
результата:
(развернутое       описание         функционирования)       - Не проводились       0         5. Предварительные испытания (при необходимости)       - Испытания проводились, результаты испытаний не анализировались       1         -Испытания проводились, результаты проанализированы, выявленные недостатки устранены.       2         П. Критерии оценки презентации       1. Формы (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
описание функционирования)         - Не проводились         0           5. Предварительные испытания (при необходимости)         - Испытания проводились, результаты испытаний не анализировались         1           -Испытания проводились, результаты проанализированы, выявленные недостатки устранены.         2           П. Критерии оценки презентации         (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
функционирования)       - Не проводились       0         1       - Испытания проводились, результаты испытаний не анализировались       1         -Испытания проводились, результаты проводились, резу
5. Предварительные испытания (при необходимости)         - Не проводились результаты испытаний не анализировались         1           -Испытания проводились, результаты проводились, результаты проанализированы, выявленные недостатки устранены.         2           П. Критерии оценки презентации         1. Формы (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
испытания (при необходимости)       - Испытания проводились, результаты испытаний не анализировались       1         -Испытания проводились, результаты проанализированы, выявленные недостатки устранены.       2         П. Критерии оценки презентации       1. Формы (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
необходимости)       анализировались         -Испытания проводились, результаты       2         проанализированы, выявленные недостатки устранены.       устранены.         1. Критерии оценки презентации         1. Формы представления       (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
-Испытания проводились, результаты проанализированы, выявленные недостатки устранены.  II. Критерии оценки презентации  1. Формы (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, представления  прототип)
проанализированы, выявленные недостатки устранены.  II. Критерии оценки презентации  1. Формы (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
устранены.  II. Критерии оценки презентации  1. Формы (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
II. Критерии оценки презентации           1. Формы         (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель, прототип)
1. Формы       (Доклад, стендовая презентация, 3D-модель,         представления       прототип)
представления прототип)
PONUTA TRATE
результата
проектной работы
<b>2. Устная защита.</b> - Текст выступления не структурирован. 1
Выступающий не может последовательно представить
проект.
- Текст выступления структурирован. Все мысли 2
выражены ясно, логично, последовательно,
аргументировано.
- Текст выступления структурирован. Все мысли 3
выражены ясно, логично, последовательно,
аргументировано. Речь выступающего грамотна,
отсутствуют необоснованные паузы и слова-паразиты,
жестикуляция и поза соответствуют общепринятым
нормам публичных выступлений.

3.Владение	- Низкий уровень осведомлённости в	1
материалом.	профессиональной области.	
	-Уровень осведомлённости в профессиональной	2
	области, к которой относится проект не достаточен для	
	дискуссии.	
	- Уровень осведомлённости в профессиональной	3
	области, к которой относится проект достаточен для	
	дискуссии.	

Итоговое количество баллов	
Уровень освоения содержания образовательной программы	

### Порядок перевода баллов в систему уровней

Баллы	Уровень
Менее 8 баллов	Низкий уровень
От 8 до 13 баллов	Средний уровень
От 14 и выше баллов	Высокий уровень

Педагог	
Члены комиссии	 

### 8. Список рекомендуемой литературы

- 1. Алпайдин Этем Машинное обучение. Новый искусственный интеллект Точка, 2017 208с.
- 2. Белиовская Л.Г., Белиовский Н.А. Использование LEGO-роботов в инженерных проектах школьников. Отраслевой подход. ДМК-Пресс, 2016 88с.
- 3. Джордан Д. Роботы Точка, 2018 272с.
- 4. Под ред. В.А. Глазунова Новые механизмы в современной робототехнике Техносфера, 2018-350с.
- 5. С.Ф. Бурдаков, В.А. Дьяченко, А.Н. Тимофеев Проектирование манипуляторов промышленных роботов и роботизированных комплексов. М.:Высш.шк.,1986 264с.
- 6. Салахова А.А., Феоктистова О.А. Arduino. Полный учебный курс. От игры к инженерному проекту Лаборатория знаний, 2020 175с.
- 7. Филиппов С.А. Уроки робототехники. Конструкция. Движение. Управление. Лаборатория знаний, 2018 176с.
- 8. Йошихито И. Большая книга идей LEGO Technic. Машины и механизмы. Эксмо, 2017 328с.
- 9. Йошихито И. Книга идей Lego Mindstorms EV3. 181 удивительный механизм и устройство. Эксом, 2017 232с.
- 10. Корягин А.В., Смольянинова Н.М. Физические эксперименты и опыты с LEGO MINDSTORMS Education EV3 ДМК-Пресс, 2020 182с.
- 11. Момот М.В. Мобильные роботы на базе Arduino. BHV, 2019 336с.
- 12. Йошохито Йосогава, Книга идей LEGO MINDSTORMS EV3: 181 удивительный механизм и устройство; [пер. с англ. О.В.Обручева]. Москва, Издательство «Э», 2017. 232 с.;
- 13. Богданова С.М, Попова Е.Е. Благодаря механическим передачам Lego- конструкции оживают / С.М. Богданова, Е.Е. Попова// «Новые информационные технологии в нефтегазовой отрасли и образовании»: материалы VII Международной научно-технической конф. 2017 С. 160-163. Режим доступа- https://elibrary.ru/item.asp?id=30700400
- 14. Курс «Основы робототехники», курс «Мир робототехники», Школа интеллектуального развития «Мистер Брейн», Режим доступа https://vk.com/mrbrain\_tmn
- 15. Вязов С.М., Калягина О.Ю., Слезин К.А. Соревновательная робототехника: приемы программирования в среде EV3: учебно-практическое пособие. Москва: Издательство «Перо», 2014. 132 с.;

### 9. Приложения

#### Кейсы

### Кейс №1 «Подъёмный кран»

### Легенда:

Грузоподъемный (подъемный) кран — это машинный механизм, основным предназначением которого является подъем и передвижения в пространстве крупногабаритных грузов, временное присоединение которых осуществляется за счет крючковых подвесок либо грузозахватных приспособлений специального конструктивного исполнения.

Грузоподъёмный кран работает внутри ограниченной рабочей зоны (строительная площадка, цех, терминал, склад и др.). Основная характеристика грузоподъёмного крана – грузоподъёмность, под которой понимают наибольшую массу поднимаемого груза.

В наше время существует множество разновидностей подъемных кранов, отличающихся между собой конструктивными особенностями.

В данном кейсе обучающиеся должны разработать конструкцию подъёмного крана и придумать для него систему захвата с датчиками, благодаря которым кран будет считаться уникальным.

**Цель кейса (для наставника)**: Развитие у обучающихся знаний о работе датчиков и возможностях конструкторов Lego, познакомить детей со структурой и принципом работы подъемного крана.

**Цель кейса (для детей)**: Разработать конструкцию подъёмного крана и придумать для него систему захвата с датчиками.

### Задачи:

- 1. Рассказать детям о структуре и функциях подъемного крана.
- 2. Собрать подъёмный кран из LEGO, следуя инструкциям или образцу.
- 3. Продемонстрировать работу крана: его подъёмно-поворотные механизмы.
- 4. Провести обсуждение, позволяющее детям понять, как устроен механизм подъемного крана и как он работает.

### Предполагаемые образовательные результаты учащихся:

- Понимание принципов работы подъёмного крана.
- Умение собирать конструктор Lego в соответствии с инструкциями или образцом.
- Развитие технического мышления и внимательности.

- Развитие коммуникативных навыков через обсуждение и совместную работу в группе.
- Научатся находить нестандартные решения проблем.
- Научатся планировать и структурировать свою работу над проектом.
- Приобретение основ знаний о механике и механизмах.

#### Кейс №2 «Робот-следопыт»

#### Легенда:

На удаленной планете был обнаружен сигнал, который может указывать на наличие жизни. Чтобы изучить этот сигнал, необходимо отправить робота-следопыта на планету и собрать данные.

В данном кейсе обучающиеся должны собрать робота, способного правильно проходить трассу, обозначенную чёрной линией различных видов. Работая в командах, ребята продемонстрируют умение правильно ставить цель и задачи на проект, сборку робота и программирование.

Основой для механизма станет рациональное использование деталей на практике, надежное соединение деталей, подключение средних и больших моторов к раме робота, запуск с хаба, сравнение мощности моторов и выявление различий в работе. Особое внимание следует уделить использованию показателей с датчиков, принципам работы сенсора, обзору датчиков цвета и его спектров применения в робототехнике.

**Цель кейса (для наставника):** Развитие у обучающихся знаний о работе датчиков и моторов Lego Mindstorms EV3 и возможностях конструктора.

**Цель кейса (для детей):** Собрать робота, способного за максимально короткое время преодолеть треки различных видов.

### Задачи:

- 1. Разобрать виды датчиков, понять принцип их работы.
- 2. Познакомиться с программированием датчиков и настроить их на распознавание трека.
- 3. Применить полученные знания и навыки на практике.
- 4. Смоделировать модель робота.
- 5. Собрать задуманную конструкцию и протестировать её на практике.

### Предполагаемые образовательные результаты учащихся:

- Применят навыки работы с датчиками различного вида действия.
- Познакомятся с различными видами деталей и возможностью их применения.
- Научатся программированию, применят знания на практике.
- Научатся ставить и определять проблему.

- Научатся находить нестандартные решения проблем.
- Научатся планировать и структурировать свою работу над проектом.
- Выработают навыки работы в команде: работа в общем ритме, эффективное распределение задач и др.

### Кейс №3 «Робот-художник»

#### Легенда:

Робот-художник - это увлекательный проект, который позволит детям познакомиться с миром робототехники и искусства. В этом проекте дети будут создавать робота, способного создавать уникальные художественные произведения.

Робот-художник в нарративах часто представлен как механическое создание, обладающее необычным талантом для создания уникальных произведений искусства. Легенды об этом фантастическом существе представляют его как творческую машину, способную воплощать свои чувства и мысли в произведениях искусства. Эти роботыхудожники могут быть изображены как разнообразные механические конструкции, обладающие чувствами и воображением, вызывая вопросы о природе искусства, творчества и эмоций в мире технологий.

**Цель кейса (для наставника):** Обучить детей базовым принципам робототехники и программирования, а также вдохновить их на творчество через использование новых технологий.

**Цель кейса (для детей):** Познакомиться с основами робототехники и программирования, а также создать собственного робота-художника и его произведения.

### Задачи:

- 1. Познакомить детей с основами робототехники и программирования.
- 2. Создать рабочий прототип робота-художника, способного рисовать на холсте.
- 3. Программировать робота для создания художественных произведений.

### Предполагаемые образовательные результаты учащихся:

- Понимание основ робототехники и программирования.
- Развитие навыков творчества и художественного выражения.
- Применение навыков работы с датчиками различного вида действия.
- Знакомство с различными видами деталей и возможностью их применения.

### Министерство образования и науки Нижегородской области Автономная некоммерческая организация дополнительного профессионального образования «Центр новых форм развития образования» Структурное подразделение «Кванториум Бор»

**PACCMOTPEHA** 

**УТВЕРЖДАЮ** 

На педагогическом совете АНО ДПО «Центр новых форм развития образования» протокол № 21 (3.23-24) от «12» января 2024 г.

Директор АНО ДПО «Центр новых форм развития образования» \_\_\_\_\_ С.А.Рыбий «15» января 2024 г.

### РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

на 2023-2024 учебный год

к дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программе «Введение в Lego-технологии»

Направленность: техническая

Возраст обучающихся: 10 - 16 лет

Длительность модуля: 72 часа

Номера групп:

ПРСВ-24.1-2

Автор: Серохвостова Ксения Валерьевна

педагог дополнительного образования

**Группа ПРСВ-24.1-2** *Расписание:* понедельник, среда 14:30-16:10

№         Тема занятия         Количество часов           1         Введение в робототехнику, перспективы         2	<b>По</b> плану 17.01	По факту
Введение в робототехнику, перспективы 2		doctry
		Wakiy
1		
и направления, техника безопасности.		
Обзор области применения 2	22.01	
2 промышленной робототехники в РФ и		
других странах мира.		
3 Программирование с Lego Spike Prime. 2	24.01	
4 Программирование с Lego Spike Prime. 2	29.01	
5 Основные датчики набора. 2	31.01	
6 Основные датчики набора. 2	05.02	
7 Основные датчики набора. 2	07.02	
8 Работа с хабом и моторами. 2	12.02	
9 Работа с хабом и моторами. 2	14.02	
10 Сборка корпуса сейфа, добавление 2	19.02	
моторов для замков и датчиков.		
11 Сборка корпуса сейфа, добавление 2	21.02	
моторов для замков и датчиков.		
12 Комбинаторика. Написание алгоритма 2	26.02	
работы. Программирование.		
13 Комбинаторика. Написание алгоритма 2	28.02	
работы. Программирование.		
14 Комбинаторика. Написание алгоритма 2	04.03	
работы. Программирование.	0.1.02	
15 Завершающая модернизация. 2	06.03	
Тестирование робота на наличие ошибок.	11.00	
16 Завершающая модернизация.	11.03	
Тестирование робота на наличие ошибок.	12.02	
17         Понятия «редуктор» и «мультипликатор».         2           Большие и средние моторы, правильное         2	13.03	
	18.03	
18 подключение и работа с ними в Scratch EV3.		
	20.03	
Большие и средние моторы, правильное 2 подключение и работа с ними в Scratch	20.03	
ЕV3.		
Кионки потинки Принцип поботи	25.03	
20 способы применения.	25.05	
Кионки патинки Принципи работи	27.03	
21 способы применения.	27.03	
22 Сборка рамы и корпуса механизма. 2	01.04	
23 Сборка рамы и корпуса механизма. 2	03.04	
Политионение моторов и патников	08.04	
24 Программирование.		
Полинонациа моторов и полициов	10.04	
25 Программирование.		
Зараручающая модаручаеция	15.04	
26 Тестирование робота на наличие ошибок.		

27	Завершающая модернизация.	2	17.04	
21	Тестирование робота на наличие ошибок.			
28 Презентация результатов работы над		2	22.04	
20	кейсом.			
29 C	Сборка механизма. Использование	2	24.04	
2)	датчиков.			
30	Сборка механизма. Использование	2	29.04	
30	датчиков.			
1 3 1 1 2 2	Сборка рамы и корпуса робота-	2	06.05	
31	манипулятора. Программирование.			
	Сборка рамы и корпуса робота-	2	08.05	
32	манипулятора. Программирование.			
1 4 4 1 -	Завершающая модернизация.	2	13.05	
33	Тестирование робота на наличие ошибок.			
34	Завершающая модернизация.	2	15.05	
37	Тестирование робота на наличие ошибок.			
35	Презентация результатов работы над	2	20.05	
	кейсом.			
36	Промежуточная аттестация. Рефлексия.	2	22.05	