

**Государственное бюджетное общеобразовательное учреждение
Самарской области
средняя общеобразовательная школа пос. Коммунарский
муниципального района Красноярский Самарской области**

«Рассмотрено на заседании

ШМО»

Протокол № 5

Руководитель МО:

И.В. Шалимова
/ И.В. Шалимова

«30» 06 2021 г.

«ПРОВЕРЕНО»

Заместитель директора по

УВР:

Е.А. Молоткина
/ Е.А. Молоткина

«30» 06 2021 г.

«УТВЕРЖДАЮ»

Директор ГБОУ СОШ
пос. Коммунарский:

О.В. Шалимова
/ О.В. Шалимова

«30» 06 2021 г.
Приказ № 20 от 30.06.21

**Рабочая программа
внеурочной деятельности
«Основы робототехники»
5-9 классы**

Составитель:

Кудряшов Н.И., учитель физики, соответствие
занимаемой должности

пос. Коммунарский

2021 г.

Пояснительная записка

Занятия организуются с использованием учебно – лабораторного оборудования Центра образования естественно-научной и технологической направленностей «Точка роста» на базе ГБОУ СОШ пос. Коммунарский.

1.1. Личностные результаты

Личностным результатом освоения данной программы является формирование следующих умений и качеств:

- широкая мотивационная основа учебной деятельности, включающая социальные, учебно-познавательные и внешние мотивы;

- учебно-познавательный интерес к новому учебному материалу и способам решения новой задачи;

- ориентация на понимание причин успеха в учебной деятельности, в том числе на самоанализ и самоконтроль результата, на анализ соответствия результатов требованиям конкретной задачи, на понимание оценок учителей, товарищей, родителей и других людей;

- способность к оценке своей учебной деятельности.

Учащийся получит возможность для формирования:

- внутренней позиции обучающегося на уровне положительного отношения к образовательной организации, понимания необходимости учения, выраженного в преобладании учебно-познавательных мотивов;

- выраженной устойчивой учебно-познавательной мотивации учения;

- устойчивого учебно-познавательного интереса к новым общим способам решения задач;

- положительной адекватной дифференцированной самооценки на основе критерия успешности реализации социальной роли «хорошего ученика».

1.2. Метапредметные результаты

Метапредметным результатом освоения программы является формирование универсальных учебных действий.

Регулятивные универсальные учебные действия

Учащийся научится:

- принимать и решать учебную задачу;

- учитывать выделенные учителем ориентиры действия в новом учебном материале в сотрудничестве с учителем;

- планировать свои действия в соответствии с поставленной задачей и условиями ее реализации, в том числе во внутреннем плане;

- учитывать установленные правила в планировании и контроле способа решения;

- осуществлять итоговый и пошаговый контроль по результату;

- оценивать правильность выполнения действия на уровне адекватной ретроспективной оценки соответствия результатов требованиям данной задачи;

- адекватно воспринимать предложения и оценку учителей, товарищей, родителей и других людей;

- различать способ и результат действия;

- вносить необходимые коррективы в действие после его завершения на основе его оценки и учета характера сделанных ошибок, использовать предложения и оценки для создания нового, более совершенного результата.

Учащийся получит возможность научиться:

- в сотрудничестве с учителем ставить новые учебные задачи;

- преобразовывать практическую задачу в познавательную;

- проявлять познавательную инициативу в учебном сотрудничестве;

- самостоятельно учитывать выделенные учителем ориентиры действия в новом

учебном материале;

- осуществлять констатирующий и предвосхищающий контроль по результату и по способу действия, актуальный контроль на уровне произвольного внимания;
- самостоятельно оценивать правильность выполнения действия и вносить необходимые коррективы в исполнение как по ходу его реализации, так и в конце действия.

Познавательные универсальные учебные действия

Учащийся научится:

- осуществлять поиск необходимой информации для выполнения учебных заданий с использованием учебной литературы, энциклопедий, справочников (включая электронные, цифровые), в открытом информационном пространстве, в том числе контролируемом пространстве сети Интернет;
- осуществлять запись (фиксацию) выборочной информации об окружающем мире и о себе самом, в том числе с помощью инструментов ИКТ;
- использовать знаково-символические средства, в том числе модели (включая виртуальные) и схемы (включая концептуальные), для решения задач;
- проявлять познавательную инициативу в учебном сотрудничестве; - строить сообщения в устной и письменной форме;
- ориентироваться на разнообразие способов решения задач;
- основам смыслового восприятия художественных и познавательных текстов, выделять существенную информацию из сообщений разных видов (в первую очередь текстов);
- осуществлять анализ объектов с выделением существенных и несущественных признаков;
- осуществлять синтез как составление целого из частей;
- проводить сравнение, сериацию и классификацию по заданным критериям;
- устанавливать причинно-следственные связи в изучаемом круге явлений;
- строить рассуждения в форме связи простых суждений об объекте, его строении, свойствах и связях;
- обобщать, т.е. осуществлять генерализацию и выведение общности для целого ряда или класса единичных объектов, на основе выделения сущностной связи;
- осуществлять подведение под понятие на основе распознавания объектов, выделения существенных признаков и их синтеза;
- устанавливать аналогии;
- владеть рядом общих приемов решения задач.

Учащийся получит возможность научиться:

- записывать, фиксировать информацию об окружающем мире с помощью инструментов ИКТ;
- создавать и преобразовывать модели и схемы для решения задач;
- осознанно и произвольно строить сообщения в устной и письменной форме;
- осуществлять выбор наиболее эффективных способов решения задач в зависимости от конкретных условий;
- осуществлять синтез как составление целого из частей, самостоятельно достраивая и восполняя недостающие компоненты;
- осуществлять сравнение, сериацию и классификацию, самостоятельно выбирая основания и критерии для указанных логических операций;
- строить логическое рассуждение, включающее установление причинно-следственных связей;
- произвольно и осознанно владеть общими приемами решения задач.

Коммуникативные универсальные учебные действия

Учащийся научится:

- адекватно использовать коммуникативные, прежде всего речевые, средства для решения различных коммуникативных задач, строить монологическое высказывание (в

том числе сопровождая его аудиовизуальной поддержкой), владеть диалогической формой коммуникации, используя в том числе средства и инструменты ИКТ и дистанционного общения;

- допускать возможность существования у людей различных точек зрения, в том числе несовпадающих с его собственной, и ориентироваться на позицию партнера в общении и взаимодействии;

- учитывать разные мнения и стремиться к координации различных позиций в сотрудничестве;

- формулировать собственное мнение и позицию;

- договариваться и приходить к общему решению в совместной деятельности, в том числе в ситуации столкновения интересов;

- строить понятные для партнера высказывания, учитывающие, что партнер знает и видит, а что нет;

- задавать вопросы;

- контролировать действия партнера;

- использовать речь для регуляции своего действия;

- адекватно использовать речевые средства для решения различных коммуникативных задач, строить монологическое высказывание, владеть диалогической формой речи.

Учащийся получит возможность научиться:

учитывать и координировать в сотрудничестве позиции других людей, отличные от собственной;

- учитывать разные мнения и интересы и обосновывать собственную позицию;

- понимать относительность мнений и подходов к решению проблемы;

- аргументировать свою позицию и координировать ее с позициями партнеров в сотрудничестве при выработке общего решения в совместной деятельности;

- продуктивно содействовать разрешению конфликтов на основе учета интересов и позиций всех участников;

- с учетом целей коммуникации достаточно точно, последовательно и полно передавать партнеру необходимую информацию как ориентир для построения действия;

- задавать вопросы, необходимые для организации собственной деятельности и сотрудничества с партнером;

- осуществлять взаимный контроль и оказывать в сотрудничестве необходимую взаимопомощь,

- адекватно использовать речевые средства для эффективного решения разнообразных коммуникативных задач, планирования и регуляции своей деятельности.

1.3. Предметные результаты

По завершении учебного года обучающийся:

- разъясняет содержание понятий «технология», «технологический процесс», «потребность», «конструкция», «механизм», «проект» и адекватно пользуется этими понятиями;

- составляет техническое задание, памятку, инструкцию, технологическую карту;

- осуществляет сборку моделей с помощью образовательного конструктора по инструкции;

- конструирует модель по заданному прототипу;

- осуществляет корректное применение/хранение произвольно заданного продукта на основе информации и производителя (инструкции, памятки, этикетки);

- получает и анализирует опыт проведения испытания, анализа, модернизации модели;

- получает и анализирует опыт разработки оригинальных конструкций в заданной ситуации: нахождение вариантов, отбор решений, проектирование и конструирование, испытания, анализ, способы модернизации, альтернативные решения.

Раздел 2. Содержание курса внеурочной деятельности

Санитарно-гигиенические и эпидемиологические требования к рабочему месту.

Техника безопасности и правила работы на занятиях по робототехнике.

ИИТ. Основы робототехники.

STEM, инженерия и робототехника. Знакомство с образовательным конструктором VEXEDR (детали, способы соединения). Сборка робота. Функциональная схема робота. Конструкция робота для решения задач автоматического управления.

Алгоритмы и начала программирования.

Первоначальные сведения о программировании. Особенности программирования роботов. Простые механизмы и движение. Тайминговый контроль перемещений робота. Простейшие передвижения робота. Движения с контролем оборота двигателей.

Основы автономного управления.

Механизмы и датчики. Автономное движение робота с объездом препятствий за счет применения датчиков касания. Датчик освещенности. Танец в круге. Движение по линии на одном датчике. Умные механизмы. Сложные ветвления. Пульт из датчиков касания. Релейный регулятор. Удерживание подъемного устройства манипулятора.

Усовершенствованные механизмы управления.

Движение по линии на одном датчике с использованием релейного регулятора. Движение вдоль стены по датчику расстояния с использованием релейного регулятора. Движение вдоль линии на двух датчиках. Усовершенствованные умные механизмы. Пропорциональный регулятор. Удерживание манипулятора. Езда по линии на одном датчике и вдоль стены на пропорциональном регуляторе. Точные движения робота, основанные на использовании пропорционального регулятора и энкодеров.

Раздел 3. Тематическое планирование с указанием количества часов, отводимых на освоение каждой темы 5-9 класс

№ п/п	Тема, содержание раздела	Кол-во часов
1.	ИИТ. Техника безопасности и правила работы на занятиях по робототехнике.	1
2.	STEM, инженерия и робототехника.	1
3.	Знакомство с образовательным конструктором VEXEDR (детали, способы соединения).	1
4.	Сборка робота. Функциональная схема робота.	1
5.	Конструкция робота для решения задач автоматического управления.	1
6.	Первоначальные сведения о программировании.	1
7.	Особенности программирования роботов.	1
8.	Простые механизмы и движение.	1
9.	Тайминговый контроль перемещений робота.	1
10.	Простейшие передвижения робота.	1
11.	Движения с контролем оборота двигателей.	1
12.	Механизмы и датчики.	1
13.	Автономное движение робота с объездом препятствий за счет применения датчиков касания.	1
14.	Датчик освещенности.	1
15.	Датчик освещенности.	1
16.	Танец в круге.	1
17.	Движение по линии на одном датчике.	1
18.	Умные механизмы.	1
19.	Сложные ветвления.	1
20.	Сложные ветвления.	1
21.	Пульт из датчиков касания.	1

22.	Релейный регулятор.	1
23.	Удерживание подъемного устройства манипулятора.	1
24.	Движение по линии на одном датчике с использованием релейного регулятора.	1
25.	Движение вдоль стены по датчику расстояния с использованием релейного регулятора.	1
26.	Движение вдоль стены по датчику расстояния с использованием релейного регулятора.	1
27.	Движение вдоль линии на двух датчиках.	1
28.	Движение вдоль линии на двух датчиках.	1
29.	Усовершенствованные умные механизмы.	1
30.	Пропорциональный регулятор.	1
31.	Удерживание манипулятора.	1
32.	Езда по линии на одном датчике и вдоль стены на пропорциональном регуляторе.	1
33.	Точные движения робота, основанные на использовании пропорционального регулятора и энкодеров.	1
34.	Точные движения робота, основанные на использовании пропорционального регулятора и энкодеров.	1
	ИТОГО 34 часа	