

Муниципальное бюджетное общеобразовательное учреждение
"Средняя общеобразовательная школа № 4"

ПРИНЯТ

на педагогическом совете
МБОУ «СОШ № 4»
протокол № 1 от 31.08.2023 г.

УТВЕРЖДЕН

Приказом директора
МБОУ «СОШ № 4»
№ 59-ОД от 31.08.2023 г.

ПРИНЯТ С ИЗМЕНЕНИЯМИ

на педагогическом совете
МБОУ «СОШ № 4»
протокол № 3 от 18.09.2023 г.

УТВЕРЖДЕН С ИЗМЕНЕНИЯМИ

Приказом директора
МБОУ «СОШ № 4»
№ 66-ОД от 18.09.2023 г.

УЧЕБНЫЙ ПЛАН
ДООП «РОБОТОТЕХНИКА»

№ п/п	Название раздела, темы	Количество часов			Формы аттестации
		Всего	Теория	Практика	
1	Вводное занятие	2	1	1	Опрос
2	Введение в робототехнику. История развития робототехники. Устройство персонального компьютера. Алгоритм программирования.	6	3	3	Викторина, выполнение практических заданий
3	Конструктор Lego Wedo. Набор конструктора Lego Wedo. Составные части конструктора Lego Wedo.	4	2	2	Опрос, выполнение практических заданий
4	Программное обеспечение Lego Wedo	2	1	1	Опрос, выполнение практических заданий
5	Детали Lego Wedo и механизмы. Мотор, датчики расстояния и наклона. Зубчатые колеса, повышающая и понижающая передачи. Ременная передача. Червячная передача. Кулачковая и рычажная передачи.	10	5	5	Опрос, выполнение практических заданий
6	Сборка моделей Lego	6	3	3	Опрос,

	Wedo.				тестирование, выполнение практических заданий
7	Работа над проектами. Итоговое занятие.	4	1	3	
	Итого	34	16	18	

Робототехника - это проектирование и конструирование всевозможных интеллектуальных механизмов - роботов, имеющих модульную структуру и обладающих мощными микропроцессорами.

Возникнув на основе кибернетики и механики, робототехника, в свою очередь, породила новые направления развития и самих этих наук. В кибернетике это связано, прежде всего, с интеллектуальным направлением и бионикой как источником новых, заимствованных у живой природы идей, а в механике – с многостепенными механизмами типа манипуляторов.

Срок реализации программы:

1 год, учебных недель в год – 34, занятий – 34.

Режим занятий:

Занятия проходят 1 раз в неделю, продолжительность 40 мин каждое.