**Пояснительная записка**

Данная программа по робототехнике научно-технической направленности, так как в наше время робототехники и компьютеризации, ребенка необходимо учить решать задачи с помощью автоматов, которые он сам может спроектировать, защищать свое решение и воплотить его в реальной модели, т.е. непосредственно сконструировать и запрограммировать.

Техническое творчество — мощный инструмент синтеза знаний, закладывающий прочные основы системного мышления. Таким образом, инженерное творчество и лабораторные исследования — многогранная деятельность, которая должна стать составной частью повседневной жизни каждого обучающегося.

Педагогическая целесообразность этой программы заключается в том, что она является целостной и непрерывной в течении всего процесса обучения, и позволяет школьнику шаг за шагом раскрывать в себе творческие возможности и само реализоваться в с современном мире . В процессе конструирования и программирования дети получат дополнительное образование в области физики, механики, электроники и информатики.

Использование Лего-конструкторов во внеурочной деятельности повышает мотивацию учащихся к обучению, при этом требуются знания практически из всех учебных дисциплин от искусств и истории до математики и естественных наук. Межпредметные занятия опираются на естественный интерес к разработке и постройке различных механизмов. Одновременно занятия ЛЕГО как нельзя лучше подходят для изучения основ алгоритмизации и программирования

Работа с образовательными конструкторами LEGO позволяет школьникам в форме познавательной игры узнать многие важные идеи и развить необходимые в дальнейшей жизни навыки. При построении модели затрагивается множество

проблем из разных областей знания – от теории механики до психологии, – что является вполне естественным.

Очень важным представляется тренировка работы в коллективе и развитие самостоятельного технического творчества.

Изучая простые механизмы, ребята учатся работать руками (развитие мелких и точных движений), развивают элементарное конструкторское мышление, фантазию,изучают принципы работы многих механизмов.

**Актуальность** данной программы:

* необходимость вести работу в естественнонаучном направлении для создания базы, позволяющей повысить интерес к дисциплинам среднего звена (физике, биологии, технологии, информатике, геометрии);
* востребованность развития широкого кругозора школьника и формирования основ инженерного мышления;

-отсутствие предмета в школьных программах начального образования, обеспечивающего формирование у обучающихся конструкторских навыков и опыта программирования.

Преподавание курса предполагает использование компьютеров и специальных интерфейсных блоков совместно с конструкторами. Важно отметить, что компьютер используется как средство управления моделью; его использование направлено на составление управляющих алгоритмов для собранных моделей. Учащиеся получают представление об особенностях составления программ управления, автоматизации механизмов, моделировании работы систем.

Lego позволяет учащимся:

* совместно обучаться в рамках одной группы;
* распределять обязанности в своей группе;
* проявлять повышенное внимание культуре и этике общения;
* проявлять творческий подход к решению поставленной задачи;
* создавать модели реальных объектов и процессов; - видеть реальный результат своей работы.

Возраст детей, участвующих в реализации данной дополнительной образовательной программы колеблется от 11 до 14 лет. В коллектив могут быть приняты все желающие, не имеющие противопоказаний по здоровью.

Сроки реализации программы: 1 год.

**Цель программы:** формирование интереса к техническим видам творчества, развитие конструктивного мышления средствами робототехники.

**Задачи программы:**

*Обучающие:*

* ознакомление с комплектом LEGO Mindstorms EV3;
* ознакомление с основами автономного программирования;
* ознакомление со средой программирования LEGO Mindstorms EV3;
* получение навыков работы с датчиками и двигателями комплекта;
* получение навыков программирования;
* развитие навыков решения базовых задач робототехники.

*Развивающие:*

* развитие конструкторских навыков;
* развитие логического мышления; - развитие пространственного воображения.

*Воспитательные:*

* воспитание у детей интереса к техническим видам творчества;
* развитие коммуникативной компетенции: навыков сотрудничества в коллективе, малой группе (в паре), участия в беседе, обсуждении;

-развитие социально-трудовой компетенции: воспитание трудолюбия, самостоятельности, умения доводить начатое дело до конца;

* формирование и развитие информационной компетенции: навыков работы с различными источниками информации, умения самостоятельно искать, извлекать и отбирать необходимую для решения учебных задач информацию.

**Методы обучения.**

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

**Формы организации учебных занятий.**

Среди форм организяции учебных занятий в данном курсе выделяются:

* + практикум;
	+ урок-консультация;
	+ урок-ролевая игра;
	+ урок-соревнование;
	+ выставка;
	+ урок проверки и коррекции знаний и умений.

**Учебно-материальная база.**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| №  | Наименование  | Единицы измерения  | Количество единиц  |
| 1  | Набор элементов для конструирования роботов  | шт  | 2  |
| 2  | дополнительный набор элементов для конструирования роботов  | шт  | 2  |
| 3  | набор для конструирования робототехники начального уровня  | шт  | 6  |
| 4  | дополнительный набор для конструирования робототехники начального уровня  | шт  | 4  |

**Помещение.**

Помещение для проведения заняий должно быть достаточно просторным, хорошо проветриваемым, с хорошим естественным и искусственным освещением. Свет должен падать на руки детей с левой стороны. Столы могут быть рассчитаны на два человека, но должны быть расставлены так, чтобы дети могли работать, не стесняя друг друга, а учитель мог подойти к каждому ученику, при этом, не мешая работать другому учащемуся.

**Методический фонд.**

Для успешного проведения занятий необходимо иметь выставку изделий, таблицы с образцами, журналы и книги, инструкционные карты, шаблоны и т. д.

**Материалы и инструменты.**

Конструкторы LEGO WEDO, LEGO EV3, компьютер, проектор, экран.

**Структура проведения занятий**

* Общая организационная часть.
* Проверка домашнего задания.
* Знакомство с новыми материалами (просмотр изделий).
* Практическое выполнение.
* Уборка рабочих мест.

**Цели и задачи программы на 1 год обучения**

**Цель:** овладение навыками начального технического конструирования, развитие мелкой моторики, координации «глаз-рука», изучение понятий конструкций и ее основных свойствах (жесткости, прочности и устойчивости), развитие навыков взаимодействия в группе.

# Задачи:

* Развитие словарного запаса и навыков общения при объяснении работы модели.
* Установление причинно-следственных связей.
* Анализ результатов и поиск новых решений.
* Коллективная выработка идей, упорство при реализации некоторых из них.
* Экспериментальное исследование, оценка (измерение) влияния отдельных факторов.
* Проведение систематических наблюдений и измерений.
* Использование таблиц для отображения и анализа данных.
* Построение трехмерных моделей по двухмерным чертежам.
* Логическое мышление и программирование заданного поведения модели.
* Написание и воспроизведение сценария с использованием модели для наглядности и драматургического эффекта.

**Содержание учебного курса. 1 год обучения.**

1. Вводное занятие. Мир робототехники.
2. Основы построения конструкций, устройства, приводы.
3. Математическое описание роботов.
4. Констукции и силы.
5. Рычаги.
6. Колеса и оси. Зубчатые передачи.
7. Первые шаги в робототехнику.
8. Программно-управляемые модели.
9. Обобщающее занятие.

**Календарно-тематический план. 1 год обучения.**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| №  | **Содержание темы**  | **Время проведения**  | **Часы**  | **Форма занятий**  |
|   | **Тема №1. Вводное занятие. Мир робототехники.**  |   | **4**  |   |
| 1.  | Вводное занятие. Знакомство. Правила техники безопасности.  |   | 1  | Теория  |
| 2.  | Что такое робот?Идея создания роботов.  |   | 1  | Теория  |
| 3.  | Возникновение и развитие робототехники.  |   | 1  | Теория  |
| 4.  | Виды современных роботов.  |   | 1  | Практика.  |
|   | **Тема №7. Первые шаги в робототехнику.**  |   | **16**  |   |
| 5.  | Знакомство с конструктором ЛЕГО-WEDO  |   | 1  | Теория  |
| 6.  | Путешествие по ЛЕГО-стране. Исследователи цвета.  |   | 1  | Игра.  |
| 7.  | Исследование «кирпичиков» конструктора  |   | 1  | Практика.  |
| 8.  | Исследование конструктора и видов их  |   | 1  | Практика.  |
|  | соединения  |  |  |  |
| 9.  | Мотор и ось  |   | 1  | Практика.  |
| 10.  | ROBO-конструирование  |   | 1  | Практика.  |
| 11.  | Зубчатые колёса  |   | 1  | Практика.  |
| 12.  | Понижающая зубчатая передача. Повышающая зубчатая передача.  |   | 1  | Практика.  |
| 13.  | Управление датчиками и моторами при помощи программного обеспечения WeDo.  |   | 1  | Практика.  |
| 14.  | Перекрёстная и ременная передача.  |   | 1  | Практика.  |
| 15.  | Снижение и увеличение скорости  |   | 1  | Практика.  |
| 16.  | Коронное зубчатое колесо  |   | 1  | Практика.  |
| 17.  | Червячная зубчатая передача  |   | 1  | Практика.  |
| 18.  | Кулачок и рычаг  |   | 1  | Практика.  |
| 19.  | Блок « Цикл»  |   | 1  | Практика.  |
| 20.  | Блоки «Прибавить к Экрану» и « Вычесть из Экрана»,  |   | 1  | Практика.  |
|   | **Тема №8. Программно-управляемые модели**   |   | **14**  |   |
| 21.  | Проектирование программно-управляемой модели: Умная вертушка.  |   | 1  | Теория Практика.  |
| 22.  | Проектирование программно-управляемой модели: Непотопляемый парусник.  |   | 1  | Практика.  |
| 23.  | Проектирование программно-управляемой  |   | 1  | Практика.  |
|  | модели: Ликующие болельщики.  |  |  |  |
| 24.  | Проектирование программно-управляемой модели: Нападающий.  |   | 1  | Практика.  |
| 25.  | Проектирование программно-управляемой модели: Спасение самолёта.  |   | 1  | Практика.  |
| 26.  | Проектирование программно-управляемой модели: Спасение от великана.  |   | 1  | Практика.  |
| 27.  | Проектирование программно-управляемой модели: Вратарь.  |   | 1  | Практика.  |
| 28.  | Проектирование программно-управляемой модели: Порхающая птица.  |   | 1  | Практика.  |
| 29.  | Проектирование программно-управляемой модели: Танцующие птицы.  |   | 1  | Практика.  |
| 30.  | Проектирование программно-управляемой модели: Голодный аллигатор.  |   | 1  | Практика.  |
| 31.  | Проектирование программно-управляемой модели: Обезьянка-барабанщица.  |   | 1  | практика  |
| 32.  | Проектирование и программно-управляемой модели: Рычащий лев.  |   | 1  | практика  |
| 33.  | Проверочная работа по теме «Программноуправляемые модели». Защита проектов.  |   | 2  | практика  |
|   | Всего:  |   | 34  |   |

# К концу 1 года учащиеся должны:

# Знать:

* правила безопасной работы, основные компоненты конструкторов ЛЕГО;
* конструктивные особенности различных моделей, сооружений и механизмов;
* виды подвижных и неподвижных соединений в конструкторе;
* самостоятельно решать технические задачи в процессе конструирования роботов

(планирование предстоящих действий, самоконтроль, применять полученные знания;

-создавать модели при помощи специальных элементов по разработанной схеме, по собственному замыслу.

# 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); -уметь логически мыслить.

Кроме того, одним из ожидаемых результатов занятий по данному курсу является участие школьников в различных в лего-конкурсах и олимпиадах по робототехнике.

**Цели и задачи программы на 2 год обучения**

**Цель:** развитие научно-технического и творческого потенциала личности ребёнка путём организации его деятельности в процессе интеграции начального инженернотехнического конструирования и основ робототехники.

# Задачи:

* Определять цели своей деятельности.
* Углубить знания по основным принципам механики.
* Находить оптимальные способы реализации поставленных целей, доводить решение задачи до работающей модели.
* Развивать умение творчески подходить к решению задачи.
* Развивать умение излагать мысли в чёткой логической последовательности, отстаивать свою точку зрения, анализировать ситуацию и самостоятельно находить ответы на вопросы путём логических рассуждений.
* Оценивать полученные результаты.
* Организовывать свою деятельность.
* Сотрудничать с другими воспитанниками.

Основной задачей курса является подготовка учеников к соревнованиям роботов.

**Содержание учебного курса (2 год обучения)**

1. Вводное занятие.
2. Энергия.
3. Конструирование.
4. Программно-управляемые модели.
5. Знакомство с Lego EV3.
6. Механизмы со смещённым центром.
7. Конструирование. Механические манипуляторы.
8. Программно управляемые многофункциональные модели роботов.
9. Дифференциальные передачи.
10. Шагающие механизмы.
11. Обобщающее занятие.

# Календарно-тематический план

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| №  | **Содержание темы**  | **Время проведения**  | **Часы**  | **Форма занятий**  |
|   | **Тема №1. Вводное занятие**  |   | **9**  |   |
| 1  | Организация работы кружка. Инструктаж по ТБ и ПБ. Робототехника. Конструкторы  |   |   |   |
|  | компании ЛЕГО.  |  | 1  | Теория  |
| 8  | Правила робототехники. Передаточный механизм.  |   | 1  | Практика.  |
| 9  | Конструктор Перворобот EV3. Конструкция, органы управления и дисплей. Первое включение.  |   | 1  | Теория, практика.  |
| 10  | Сервомотор: устройство, технические характеристики, правила эксплуатации.  |   | 1  | Практика.  |
| 11  | Понятие «передаточный механизм». Анализ схемы передачи движения в различных механизмах и устройствах.  |   | 1  | Практика.  |
| 12  | Построение передаточных механизмов на основе различных видов ремённых передач. Ремённый редуктор. Конструирование, монтирование понижающего, повышающего редуктора к сервомотору.  |   | 1  | Практика.  |
| 13  | Построение передаточных механизмов на основе различных видов зубчатых передач. Конструирование, монтирование понижающего, повышающего редуктора к  |   | 1  | Теория, практика.  |
|  | сервомотору.  |  |  |  |
| 14  | Червячный редуктор. Конструирование, монтирование редуктора к сервомотору.  |   | 1  | Практика.  |
| 15  | Самостоятельная творческая работа.  |   | 1  | Практика.  |
|   | **Тема№4. Программно-управляемые модели.**  |   | **30**  |   |
| 16  | Робот. Правила робототехники. Видео презентации программно-управляемых моделей.  |   | 1  | Теория Практика.  |
| 17  | Сборка робота «Пятиминутка».  |   | 1  | Практика.  |
| 18  | Конструирование. Сборка робота «Линейный ползун»  |   | 2  | Практика.  |
| 19  | Модернизация робота "Пятиминутка" (установка датчиков).  |   | 2  | Теория, практика.  |
| 20  | Соревнование программно-управляемых роботов: «Слалом». Факторы, способствующие победе.  |   | 2  | Практика.  |
| 21  | Сборка робота «Трёхколёсный бот».  |   | 2  | Практика.  |
| 22  | Конструирование. Сборка робота «Ботвнедорожник» .  |   | 2  | Практика.  |
| 23  | Модернизация робота «Трёхколёсный бот» (установка датчиков, понижающего редуктора).  |   | 2  | Практика.  |
| 24  | Сборка четырёхколёсного робота «Транспортное средство».  |   | 2  | Практика.  |
| 25  | Конструирование. Сборка робота «ТанкСумоист»  |   | 2  | Практика.  |
| 26  | Модернизация робота «Гусеничное транспортное средство» (установка датчиков NXT, понижающего редуктора, храповика).  |   | 2  | Практика.  |
| 27  | Соревнование программно-управляемых двухмоторных роботов: «Сумо». Факторы,  |   | 2  | Практика.  |
|  | способствующие победе.  |  |  |  |
| 28  | Соревнование программно-управляемых роботов «Перетягивание каната». Факторы, способствующие победе.  |   | 2  | Практика.  |
| 29  | Соревнование программно-управляемых полноприводных моделей: «Спидвей». Факторы, способствующие победе.  |   | 2  | Практика.  |
| 30  | Самостоятельная творческая работа по теме «Управляемые машины». Анализ творческих работ.  |   | 2  | Практика.  |
|   | **Тема №5. Знакомство с Lego Mindstorms EV3.**  |   | **6**  |   |
| 31  | Знакомство с конструктором Lego Mindstorms EV3.  |   | 2  | теория  |
| 32  | Инструкция для робота с конструкторами Lego Mindstorms EV3.  |   | 2  | Практика.  |
| 33  | Видео о видах и возможностях роботов Lego Mindstorms EV3  |   | 2  | Теория Практика.  |
|   | **Тема №6. Механизмы со смещённым центром.**  |   | **18**  |   |
| 34  | Понятия: «Кулачок», «Эксцентрик».  |   | 2  | теория  |
| 35  | Механизмы построенные на основе эксцентриков с качающим движением шатуна.  |   | 2  | Практика.  |
| 36  | Кривошипно-шатунный механизм: устройство, особенности конструкции, применение.  |   | 2  | Практика.  |
| 37  | Механизмы с поступательно-движущимся шатуном.  |   | 2  | Практика.  |
| 38  | Кулисные механизмы: устройство, особенности конструкции, применение.  |   | 2  | Практика.  |
| 39  | Механизмы с пространственно-качающимся шатуном.  |   | 2  | Практика.  |
| 40  | Лего конструкции с использованием кривошипно-шатунных и кулисных механизмов.  |   | 2  | Практика.  |
| 41  | Механизмы построенные на основе эксцентриков с поступательным движением шатуна.  |   | 2  | Практика.  |
| 42  | Самостоятельная творческая работа учащихся.  |   | 2  | Практика.  |
|   | **Тема №7.** **Конструирование.**  **«Механические манипуляторы».**  |   | **14**  |   |
| 43  | Манипулятор: назначение, промышленное использование, виды, типы.  |   | 2  | теория  |
| 44  | Конструкция манипулятора «Погрузчик»  |   | 2  | Практика.  |
| 45  | Конструкция манипулятора с телескопической стрелой «Подъёмный кран».  |   | 2  | Практика.  |
| 46  | Конструкция складного механического манипулятора (экскаватор) с 2-3 степенями свободы.  |   | 2  | Практика.  |
| 47  | Конструкции манипуляторов «Механическая рука» - захват  |   | 2  | Практика.  |
| 48  | Робот манипулятор: «Вор». Анализ особенностей конструкции. Сборка модели по инструкции.  |   | 2  | Практика.  |
| 49  | Разработка многофункционального робота манипулятора, со многими степенями свободы.  |   | 2  | Практика.  |
|   | **Тема №8. Программно управляемые многофункциональные модели роботов.**  |   | **32**  |   |
| 50  | Разработка механизма многофункциональной модели робота,  |   | 2  | теория  |
|  | особенности конструкции. Центр тяжести.  |  |  |  |
| 51  | Разработка механизма робота. Геометрическая ось конструкции. Ось поворота.  |   | 2  | Практика.  |
| 52  | Разработка механизма робота. Конструкции опорного колеса.  |   | 2  | Практика.  |
| 53  | Трёхколёсный бот. Сборка, анализ модели «Исследователь».  |   | 2  | Практика.  |
| 54  | Разработка конструкции робота для участия в лего соревновании «Лабиринт», на основе модели трёхколёсного бота «Исследователь»  |   | 2  | Практика.  |
| 55  | Мультибот. Сборка, анализ конструкции  |   | 2  | Практика.  |
| 56  | Робот «Танк-Сумоист».  |   | 2  | Практика.  |
| 57  | Разработка конструкции робота для участия в лего соревновании «Кегельринг», на основе модели мультибота «Танк-Сумоист».  |   | 2  | Практика.  |
| 58  | Варианты применения различных видов передач в одной модели.  |   | 2  | Теория Практика.  |
| 59  | Конструирование моделей роботов с двумя автономными механизмами движения для участия в лего соревнование «Лестница».  |   | 2  | Практика.  |
| 60  | Стационарный манипулятор. Сборка, анализ конструкции по инструкции.  |   | 2  | Теория Практика.  |
| 61  | Разработка конструкции робота для участия в соревнование «Сортировщик».  |   | 2  | Практика.  |
| 62  | Видео презентация: «Промышленные роботы».  |   | 2  | Практика.  |
| 63  | Роботизация производства.  |   | 2  | Практика.  |
| 64  | Этапы творческих проектов по робототехнике.  |   | 2  | Практика.  |
| 65  | Демонстрация творческих работ учащихся.  |   | 2  | Практика.  |
|   | **Тема №9. Дифференциальные передачи.**   |   | **12**  |   |
| 66  | Принцип работы дифференциала.  |   | 2  | теория  |
| 67  | Устройство и назначение дифференциала.  |   | 2  | Теория  |
|  |  |  |  | практика  |
| 68  | Виды, использование дифференциалов в технике.  |   | 2  | Теория Практика.  |
| 69  | Сборка моделей с использованием дифференциальной передачи по схеме.  |   | 2  | Практика.  |
| 70  | Практическая работа «Механизмы с дифференциальной передачей».  |   | 2  | Практика.  |
| 71  | Практическая работа «Механизмы с дифференциальной передачей».  |   | 2  | Практика.  |
|   | **Тема№10. Шагающие механизмы.**  |   | **24**  |   |
| 72  | Область применения шагающих роботов.  |   | 2  | теория  |
| 73  | Требования к конструкции шагающего робота.  |   | 2  | теория  |
| 74  | Видео о возможностях шагающих роботов  |   | 2  | Теория  |
|  |  |  |  | практика  |
| 75  | Сборка четвероногого робота по схеме. Анализ привода.  |   | 2  | Практика.  |
| 76  | Модернизация модели четвероногого робота с добавлением датчика касания.  |   | 2  | Практика.  |
| 77  | Анализ модели шестиногого шагающего робота «Паук».  |   | 2  | Теория Практика.  |
| 78  | Самостоятельная творческая работа. Конструирование шестиногого шагающего робота для участия в соревновании  |   | 2  | Практика.  |
|  | «Тараканьи бега».  |  |  |  |
| 79  | Самостоятельная творческая работа. Конструирование шестиногого шагающего робота для участия в соревновании «Тараканьи бега».  |   | 2  | Практика.  |
| 80  | Самостоятельная творческая работа. Конструирование шагающего робота «Вездеход» для преодоления полосы препядствия.  |   | 2  | Практика.  |
| 81  | Самостоятельная творческая работа. Конструирование шагающего робота «Вездеход» для преодоления полосы препядствия.  |   | 2  | практика  |
| 82  | Соревнования шагающих роботов: «Тараканьи бега».  |   | 2  | практика  |
| 83  | Соревнования шагающих роботов: «Полоса препятствий».  |   | 2  | практика  |
| 84  | **Тема № 11. Обобщающее занятие.**  |   | **2**  | практика  |
|   | Всего:  |   | 168  |   |

# К концу 2 года учащиеся должны:

# Знать:

-правила безопасной работы;

-основные компоненты конструкторов ЛЕГО;

-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;

-порядок создания алгоритма программы, действия робототехнических средств;

-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; **Уметь:**

-принимать или намечать учебную задачу, ее конечную цель.

- проводить сборку робототехнических средств, с применением LEGO конструкторов; создавать программы для робототехнических средств.

-планировать ход выполнения задания.

-рационально выполнять задание.

-руководить работой группы или коллектива.

-высказываться устно в виде сообщения или доклада.

-высказываться устно в виде рецензии ответа товарища.

-представлять одну и ту же информацию различными способами.

**Использованная литература::**

1. Копосов Д.Г. Первый шаг в робототехнику: практикум для 5-6 классов. –

М.:БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012. – 286с.: ил. ISBN 978-5-9963-2544-5

1. Копосов Д.Г. Первый шаг в робототехнику: рабочая тетрадь для 5-6 классов. –

М.:БИНОМ. Лаборатория знаний, 2012. – 87с. ISBN 978-5-9963-0545-2

1. Злаказов А.С. Уроки Лего-конструирования в школе: методическое пособие. – М.:

БИНОМ. Лаборатория знаний, 2011. – 120с.: ил. ISBN 978-5-9963-0272-7

1. CD. ПервоРобот Lego WeDo. Книга для учителя.
2. Автоматизированные устройства. ПервоРобот. Книга для учителя. LEGO Group, перевод ИНТ, - 134 с., ил.

**Интернет – ресурсы:**

1. www.int-edu.ru
2. http://strf.ru/material.aspx?d\_no=40548&CatalogId=221&print=1
3. http://masters.donntu.edu.ua/2010/iem/bulavka/library/translate.htm
4. http://www.nauka.vsei.ru/index.php?pag=04201008
5. http://edugalaxy.intel.ru/index.php?automodule=blog&blogid=7&showentry=194

8

1. http://legomet.blogspot.com
2. http://www.memoid.ru/node/Istoriya\_detskogo\_konstruktora\_Lego
3. http://legomindstorms.ru/2011/01/09/creation-history/#more-5
4. http://www.school.edu.ru/int
5. http://robosport.ru
6. http://myrobot.ru/stepbystep/
7. http://www.robotis.com/xe/bioloid\_en
8. http://www.prorobot.ru/lego/dvijenie\_po\_spiraly.php
9. http://technic.lego.com/en-us/BuildingInstructions/9398%20Group.aspx
10. http://www.nxtprograms.com/robot\_arm/steps.html
11. http://www.mos-cons.ru/mod/forum/discuss.php?d=472
12. http://www.isogawastudio.co.jp/legostudio/modelgallery\_a.html
13. http://sd2cx1.webring.org/l/rd?ring=robotics;id=2;url=http%3A%2F%2Fwww%2 Eandyworld%2Einfo%2Flegolab%2F
14. http://www.int-edu.ru/object.php?m1=3&m2=284&id=1080
15. http://pacpac.ru/auxpage\_activity\_booklets/