

Муниципальное общеобразовательное учреждение лицей №1
Тутаевского муниципального района

Принято на заседании
методического совета
Протокол №1 от 15.08.2023 г.

Утверждено
приказом директора МОУ лицей №1
№ 236 /01-09 от 15.08.2023 г.

Дополнительная общеобразовательная
общеразвивающая программа
"Робототехника: конструирование и программирование"

Возраст обучающихся: 11-13 лет

Срок реализации: 1 год

68 часов в год

техническая направленность

Автор-составитель:
Марина Анатольевна Андреева,
учитель информатики

Тутаев, 2023 год

Содержание

1. Пояснительная записка	3
1.1. Направленность дополнительной образовательной программы	3
1.2. Цель дополнительной образовательной программы	3
1.3. Задачи дополнительной образовательной программы	3
1.4. Новизна, актуальность и педагогическая целесообразность	3
1.5. Отличительные особенности	4
1.6. Возраст детей, участвующих в реализации данной программы	5
1.7. Сроки реализации программы	5
1.8. Режим занятий	5
2. Учебно-тематический план дополнительной образовательной программы "Робототехника: конструирование и программирование"	6
2.1. Ожидаемые результаты	13
3. Методическое обеспечение дополнительной образовательной программы "Робототехника: конструирование и программирование"	14
3.1. Формы организации занятий и деятельности детей	14
3.2. Методы организации учебного процесса	14
3.3. Ожидаемые результаты и способы определения их результативности	15
3.4. Формы подведения итогов реализации ДОП	15
3.5. Первый год обучения	15
4. Список литературы	17
4.1. Для педагога	17
4.2. Для детей и родителей	17

1. Пояснительная записка

Программа дополнительного образования «*Робототехника: конструирование и программирование*» построена в соответствии с:

- Порядком организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам (утверждён приказом Министерства просвещения РФ от 09.11.2018 года № 196);
- Письмом Министерства образования и науки РФ от 11.12.2006 № 06-1844 «О Примерных требованиях к программам дополнительного образования детей»;
- Постановлением 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 молодежи»

1.1 Направленность дополнительной образовательной программы

Направленность программы - техническая. Программа направлена на привлечение обучающихся к современным технологиям конструирования, программирования и использования роботизированных устройств.

Для реализации данной программы используется материально-техническая база Центра образования естественно-научной и технологической направленности «**Точка роста**» Муниципального общеобразовательного учреждения лицей №1 Тутаевского муниципального района.

1.2. Цель дополнительной образовательной программы

- Создание условий для мотивации, подготовки и профессиональной ориентации школьников для возможного продолжения учебы в ВУЗах и последующей работы на предприятиях по специальностям, связанным с робототехникой.

1.3. Задачи дополнительной образовательной программы

Образовательные

- Использование современных разработок по робототехнике в области образования, организация на их основе активной внеурочной деятельности обучающихся
- Ознакомление обучающихся с комплексом базовых технологий, применяемых при создании роботов
- Реализация межпредметных связей с физикой, информатикой и математикой
- Решение обучающимися ряда кибернетических задач, результатом каждой из которых будет работающий механизм или робот с автономным управлением

Развивающие

- Развитие у школьников инженерного мышления, навыков конструирования, программирования и эффективного использования кибернетических систем
- Развитие мелкой моторики, внимательности, аккуратности и изобретательности
- Развитие креативного мышления и пространственного воображения обучающихся
- Организация и участие в играх, конкурсах и состязаниях роботов в качестве закрепления изучаемого материала и в целях мотивации обучения

Воспитательные

- Повышение мотивации обучающихся к изобретательству и созданию собственных роботизированных систем
- Формирование у обучающихся стремления к получению качественного законченного результата
- Формирование навыков проектного мышления, работы в команде

1.4. Новизна, актуальность и педагогическая целесообразность

Последние годы одновременно с информатизацией общества лавинообразно расширяется применение микропроцессоров в качестве ключевых компонентов автономных устройств, взаимодействующих с окружающим миром без участия человека. Стремительно растущие коммуникационные возможности таких устройств, равно как и расширение информационных систем, позволяют говорить об изменении среды обитания человека. Авторитетными группами международных экспертов область взаимосвязанных роботизированных систем признана приоритетной, несущей потенциал революционного технологического прорыва и требующей адекватной реакции как в сфере науки, так и в сфере образования.

В связи с активным внедрением новых технологий в жизнь общества постоянно увеличивается потребность в высококвалифицированных специалистах. Игры в роботы, конструирование и изобретательство присущи подавляющему большинству современных детей. Таким образом, появилась возможность и назрела необходимость в непрерывном образовании в сфере робототехники.

Введение дополнительной образовательной программы «Робототехника» в школе неизбежно изменит картину восприятия учащимися технических дисциплин, переводя их из разряда умозрительных в разряд прикладных. Применение детьми на практике теоретических знаний, полученных на математике или физике, ведет к более глубокому пониманию основ, закрепляет полученные навыки, формируя образование в его наилучшем смысле. И с другой стороны, игры в роботы, в которых заблаговременно узнаются основные принципы расчетов простейших механических систем и алгоритмы их автоматического функционирования под управлением программируемых контроллеров, послужат хорошей почвой для последующего освоения сложного теоретического материала на уроках. Программирование на компьютере (например, виртуальных исполнителей) при всей его полезности для развития умственных способностей во многом уступает программированию автономного устройства, действующего в реальной окружающей среде. Подобно тому, как компьютерные игры уступают в полезности играм настоящим.

Возможность прикоснуться к неизведанному миру роботов для современного ребенка является очень мощным стимулом к познанию нового, преодолению инстинкта потребителя и формированию стремления к самостоятельному созиданию. При внешней привлекательности поведения, роботы могут быть содержательно наполнены интересными и непростыми задачами, которые неизбежно встанут перед юными инженерами. Их решение сможет привести к развитию уверенности в своих силах и к расширению горизонтов познания.

Новые принципы решения актуальных задач человечества с помощью роботов, усвоенные в школьном возрасте (пусть и в игровой форме), ко времени окончания вуза и начала работы по специальности отзовутся в принципиально новом подходе к реальным задачам. Занимаясь с детьми на кружках робототехники, мы подготовим специалистов нового склада, способных к совершению инновационного прорыва в современной науке и технике.

1.5. Отличительные особенности

Данная образовательная программа имеет ряд отличий от уже существующих аналогов.

- Содержание программы уникально и сформировано под научным руководством профессорско-преподавательского состава ведущих вузов Санкт-Петербурга и в сотрудничестве с ними.
- Элементы кибернетики и теории автоматического управления адаптированы для уровня восприятия детей, что позволяет начать подготовку инженерных кадров уже с 5 класса школы.
- Существующие аналоги предполагают поверхностное освоение элементов робототехники с преимущественно демонстрационным подходом к интеграции с другими предметами. Особенностью данной программы является нацеленность на конечный результат, т.е. ребенок создает не просто внешнюю модель робота, дорисовывая в своем воображении его возможности. Ребенок создает действующее устройство, которое решает поставленную задачу.
- Программа плотно связана с массовыми мероприятиями в научно-технической сфере для детей (турнирами, состязаниями, конференциями), что позволяет, не выходя за рамки учебного процесса, принимать активное участие в конкурсах различного уровня: от школьного до международного.

1.6. Возраст детей, участвующих в реализации данной программы

11-13 лет

Программа может быть скорректирована в зависимости от возраста учащихся. Некоторые темы взаимосвязаны со школьным курсом и могут с одной стороны служить пропедевтикой, с другой стороны опираться на него. Например, передаточные отношения связаны с обыкновенными дробями, которые изучаются во второй половине 5 класса. Понятие скорости появляется на физике в 7 классе, но играет существенную роль в построении дифференциального регулятора.

Если кружок начинает функционирование в старшей группе, на многие темы потребуется гораздо меньше времени, но коснуться, так или иначе, нужно всего. Работая со старшеклассниками, проявившими интерес к робототехнике незадолго до окончания школы, приходится особенно бережно и тщательно относиться к их времени: создавать индивидуальные планы и при необходимости сокращать трехгодичный курс до одного года.

1.7. Сроки реализации программы

Программа рассчитана на один год обучения.

Обучающиеся проходят курс конструирования, построения механизмов с электроприводом, а также знакомятся с основами программирования контроллеров базового набора.

1.8. Режим занятий

Занятия проводятся 1 раз в неделю по 2 учебных часа (68 часов).

2. Учебно-тематический план дополнительной образовательной программы "Робототехника: конструирование и программирование"

№	Тема	Количество часов		
		Теория	Практикум	Всего
1	Инструктаж по ТБ	1	0	1
2	Введение: информатика, кибернетика, робототехника	1	0	1
3	Основы конструирования	2	11	13
4	Моторные механизмы	5	8	13
5	Трёхмерное моделирование	1	3	4
6	Введение в робототехнику. Основы управления роботом	7	23	30
7	Удаленное управление	1	2	3
9	Творческие проекты	1	2	3
		=19	=49	=68

№ п/п	Тема	Количество часов		Форма занятий	Интеграция
		Теория	Практикум		
1.	Инструктаж по ТБ	1	0	Лекция	ОБЖ: поведение в компьютерном классе
2.	Введение: информатика, кибернетика, робототехника	1	0	Лекция	
Основы конструирования					
3.	Простейшие механизмы. Названия и принципы крепления деталей.	1	0	Лекция	Математика: простые дроби, действия с простыми дробями. Физика: понятие рычага, скорость и сила
4.	Игра: фантастическое животное		1	Беседа, практикум	
5.	Строительство высокой башни.		1	Беседа, практикум	
6.	Хватательный механизм		1	Беседа, практикум	
7.	.Рычаг		1	Беседа, практикум	
8.	Виды механической передачи. Зубчатая передача. Паразитные шестерни. Многоступенчатая передача		1	Беседа, практикум	
9.	Червячная передача. Ременная передача/		1	Беседа, практикум	
10.	Передаточное отношение.		1	Беседа, практикум	
11.	Повышающая передача. Волчок.		1	практикум	
12.	Понижающая передача. Силовая «крутилка».		1	Практикум	

13.	Редуктор. Осевой редуктор с заданным передаточным отношением		1	Практикум	
14.	Зачёт. Тест	1		Тест	
15.	Зачёт. Построение модели с заданным отношением.		1	Практикум	
Итого		2	11		
Моторные механизмы					
16.	Механизмы с использованием электромотора и батарейного блока	1		Лекция	Физика: Электрический двигатель, напряжение, скорость вращения, крутящий момент, центр масс, полный привод, маятник Капицы, пневматический насос
17.	Характеристики электродвигателя	1		Лекция	
18.	Стационарные моторные механизмы	1		Лекция	
19.	Повышающая передача. Одномоторный гонщик		1	Практикум	
20.	Преодоление горки. Игра «Царь горы»		1	Практикум. Состязание роботов	
21.	Тягловые машины	1		Лекция	
22.	Робот-тягач. Соревнование «Перетягивание каната»		1	Практикум Состязание роботов	
23.	Соревнование «Механическое сумо»		1	Состязание роботов	
24.	Шагающие роботы. Универсальный ходок		1	Беседа, практикум	
25.	Маятник Капицы		1	Практикум	
26.	Пневматика		1	Практикум	
27.	Зачёт. Тест	1		Тест	
28.	Зачёт. Построение тележки для сумо на основе червячного редуктора		1	Практикум	
Итого		5	8		
Трёхмерное моделирование					
29.	Введение в виртуальное конструирование.	1		Лекция	3-D моделирование. Работа в 3-D редакторе.
30.	Зубчатая передача. Поворот деталей.		1	Практикум	
31.	Простейшие модели		1	Практикум	
32.	Создание свих трёхмерных моделей конструкций из Lego в программе Lego Digital Designer		1	Практикум	

Итого		1	3		
Введение в робототехнику. Основы управления роботом					
33.	Знакомство с программируемым конструктором	1		Лекция	Информатика: Определения понятий: линейный алгоритм, ветвление, циклы, подпрограммы, параллельные задачи, переменная. Физика: принцип работы ультразвукового датчика, работа датчика освещенности на основе отражения света. Математика: определение расстояния до объекта, составление математических выражений, расчет траектории движения, расчет расстояния на основе длины окружности (радиус колес). 3-D моделирование: построение собственного робота.
34.	Сборка двухприводного робота.		1	Практикум	
35.	Простейшие команды управления.	1		Лекция	
36.	Программирование без компьютера		1	Практикум	
37.	Знакомство со средой TRIK Studio	1		Лекция, беседа	
38.	Вывод на экран		1	Практикум	
39.	Простейшее управление моторами		1	Практикум	
40.	Циклы		1	Практикум, беседа	
41.	TRIK Studio. Команды ожидания. Датчики.	1		Лекция	
42.	Путешествие по комнате		1	Практикум	
43.	TRIK Studio. Датчик освещенности.	1		Лекция, беседа	
44.	Танец в круге		1	Практикум	
45.	Совмещение датчиков. Поиск предметов.		1	Практикум	
46.	Соревнование «Кегельринг». Изучение правил	1		Состязание роботов, лекция, беседа	
47.	Совмещение датчиков освещенности и ультразвука. Соревнование «Интеллектуальное сумо». Сборка робота		1	Практикум Состязание роботов	
48.	Ветвление. Движение по линии с одним датчиком. Релейный регулятор.		1	Практикум	
49.	Движение по линии с двумя датчиками. Релейный регулятор.		1	Практикум	
50.	Переменные. Использование математических выражений		1	Практикум	
51.	Простейшая калибровка датчиков		1	Практикум	
52.	Пропорциональный регулятор для движения по линии. Соревнование		1	Практикум. Состязание роботов	

	«Следование по линии»				
53.	Задача слежения		1	Практикум	
54.	Соревнование «Слалом по линии».		1	Состязание роботов	
55.	Следование по линии. Определение пересечений. Подсчёт и действие перекрестков.		1	Практикум	
56.	Роботы-барабанщики. Калибровка и удар. Создаем свой ритм.		1	Практикум	
57.	Манипуляторы с захватом. Транспортировка объектов		1	Практикум	
58.	Путешествие вдоль стенки. Защита от застреваний		1	Практикум	
59.	Путешествие в лабиринте. Прохождение известного лабиринта	1		Лекция	
60.	Правило правой руки		1	Практикум	
61.	Параллельные задачи. Защита от застреваний		1	Практикум	
62.	Соревнование «Лабиринт»		1	Состязание роботов	
Итого		7	23		
Удаленное управление					
63.	Беспроводная связь через Bluetooth	1		Лекция	Информатика: программирование роботов Физика: устройство передачи Bluetooth.
64.	Управление одним или несколькими устройствами.		1	Практикум	
65.	Связь между роботами: ведущий и ведомый. Пакетная передача данных		1	Практикум	
Итого		1	2		
Творческие проекты					
66.	Разработка творческих проектов на свободную тематику. Выбор темы	1		Лекция	Информатика: программирование роботов. 3-D моделирование: построение собственного робота.
67.	Разработка модели. Сборка выбранной модели		1	Практикум	
68.	Защита проекта		1	Практикум, беседа	
Итого		1	2		
Итого по программе		19	49		

Введение: информатика, кибернетика, робототехника

Понятие «робот». История становления. Законы робототехники.

Основы конструирования

Игра «Фантастическое животное». Основные типы деталей. Игра «Самая высокая башня». Способы крепления деталей. Игра «Самая длинная хваталка». Шарнир. Захват. Понятие и виды передачи. Изменение направления вращения. Угловая скорость и тяговая сила. Паразитные шестеренки, трение. Ведущая и ведомая шестерня. Передаточное отношение как отношение угловых скоростей, как отношение количества зубцов на шестеренках. Игра «Волчок». Построение механизма для раскручивания волчка. Мультипликатор. Игра «Силовая крутилка». Построение редуктора, развивающего наибольшую тяговую силу.

Моторные механизмы

Простейшая одно моторная тележка. Понижение и повышение передачи. Преодоление препятствий. Центр тяжести. Сцепление с поверхностью. Полный привод. Игра «Перетягивание каната». Бампер. Игра «Сумо». Шагающий механизм. Игра «Царь горы». Возвратно-поступательное движение. Кривошипно-шатунный механизм. Гонки шагающих роботов. Скоростная тележка. Повышающая передача. Вибрационная стабилизация маятника в неустойчивом верхнем положении.

Введение в робототехнику. Основы управления роботом

Микроконтроллер, сервомоторы, датчики, встроенная оболочка. Набор деталей. Правила обращения с конструктором. Сборка робота по инструкции. Простейшие команды управления. Интерфейс TRIK Studio. Управление без обратной связи. Линейная программа. Бесконечное повторение. Цикл с заданным числом повторений. Датчик нажатия. Путешествие по комнате. Датчик ультразвука. Реакция на предметы. Датчик освещенности. Танец в круге. Игра «Кегельринг». Игра «мини-Сумо». Движение по линии. Релейный регулятор. Движение по линии с двумя датчиками. Релейный регулятор. Датчик расстояния. Точное позиционирование. Выход из известного лабиринта. Параллельные задачи. Таймер. Защита от сбоев. Контейнер, переменная. Операции с контейнерами. Цикл по значению контейнера. Задачи с использованием контейнеров. Пропорциональный регулятор для движения по линии.

Удаленное управление

Беспроводная связь через Bluetooth. Управление одним или несколькими устройствами. Пакетная передача данных. Робот-барабанщик. Связь между роботами: ведущий и ведомый.

2.1. Ожидаемые результаты

Образовательные

Освоение принципов работы простейших механизмов. Расчет передаточного отношения. Понимание принципа устройства робота как кибернетической системы. Использование простейших регуляторов для управления роботом. Решение задачи с использованием одного регулятора. Умение собрать базовые модели роботов и усовершенствовать их для выполнения конкретного задания. Навыки программирования в графической среде.

Развивающие

Изменения в развитии мелкой моторики, внимательности, аккуратности и особенностей мышления конструктора-изобретателя проявляется на самостоятельных задачах по механике. Строительство редуктора с заданным передаточным отношением и более сложных конструкций из множества мелких деталей является регулярной проверкой полученных навыков.

Воспитательные

Воспитательный результат занятий робототехникой можно считать достигнутым, если учащиеся проявляют стремление к самостоятельной работе, усовершенствованию известных моделей и алгоритмов, созданию творческих проектов. Участие в научных конференциях для школьников, открытых состязаниях роботов и просто свободное творчество во многом демонстрируют и закрепляют его.

Кроме того, простым, но важным результатом будет регулярное содержание своего рабочего места и конструктора в порядке, что само по себе непросто.

3. Методическое обеспечение дополнительной образовательной программы "Робототехника: конструирование и программирование"

3.1. Формы организации занятий и деятельности детей

Основная форма занятий

Преподаватель ставит новую техническую задачу, решение которой ищется совместно. При необходимости выполняется эскиз конструкции. Если для решения требуется программирование, учащиеся самостоятельно составляют программы на компьютерах (возможно по предложенной преподавателем схеме). Преподаватель раздает конструкторы с контроллерами и дополнительными устройствами. Проверив наличие основных деталей, учащиеся приступают к созданию роботов. При необходимости преподаватель раздает учебные карточки со всеми этапами сборки (или выводит изображение этапов на большой экран с помощью проектора). Программа загружается учащимися из компьютера в контроллер готовой модели робота, и проводятся испытания на специально подготовленных полях. При необходимости производится модификация программы и конструкции. По выполнении задания учащиеся делают выводы о наиболее эффективных механизмах и программных ходах, приводящих к решению проблемы. На заключительной стадии полностью разбираются модели роботов и укомплектовываются конструкторы, которые принимает преподаватель.

Дополнительная форма занятий

Для закрепления изученного материала, мотивации дальнейшего обучения и выявления наиболее способных учеников регулярно проводятся состязания роботов. Учащимся предоставляется возможность принять участие в состязаниях самых разных уровней: от школьных до международных. Состязания проводятся по следующему регламенту.

Заранее публикуются правила, материал которых соответствует пройденным темам на уроках и факультативе. На нескольких занятиях с учащимися проводится подготовка к состязаниям, обсуждения и тренировки. Как правило, в состязаниях участвуют команды по 2 человека. В день состязаний каждой команде предоставляется конструктор и необходимые дополнительные детали, из которых за определенный промежуток времени необходимо собрать робота, запрограммировать его на компьютере и отладить на специальном поле. Для некоторых видов состязаний роботы собираются заранее. Готовые роботы сдаются судьям на осмотр, затем по очереди запускаются на полях, и по очкам, набранным в нескольких попытках, определяются победители.

3.2. Методы организации учебного процесса

Словесные методы (беседа, анализ) являются необходимой составляющей учебного процесса. В начале занятия происходит постановка задачи, которая производится, как правило самими детьми, в сократической беседе. В процессе – анализ полученных результатов и принятие решений о более эффективных методах и усовершенствованиях конструкции, алгоритма, а, может, и самой постановки задачи. Однако наиболее эффективными для ребенка, несомненно, являются наглядные и практические методы, в которых учитель не просто демонстрирует процесс или явление, но и помогает учащемуся самостоятельно воспроизвести его. Использование такого гибкого инструмента, как конструктор с программируемым контроллером, позволяет быстро и эффективно решить эту задачу.

3.3. Ожидаемые результаты и способы определения их результативности

Образовательное

Результатом занятий робототехникой будет способность учащихся к самостоятельному решению ряда задач с использованием образовательных робототехнических конструкторов, а также создание творческих проектов. Конкретный результат каждого занятия – это робот или механизм, выполняющий поставленную задачу. Проверка проводится как визуально – путем совместного тестирования роботов, так и путем изучения программ и внутреннего устройства конструкций, созданных учащимися. Результаты каждого занятия вносятся преподавателем в рейтинговую таблицу. Основной способ итоговой проверки – регулярные зачеты с известным набором пройденных тем. Сдача зачета является обязательной, и последующая передача ведется «до победного конца».

Развивающие

Изменения в развитии мелкой моторики, внимательности, аккуратности и особенностей мышления конструктора-изобретателя проявляется на самостоятельных задачах по механике. Строительство редуктора с заданным передаточным отношением и более сложных конструкций из множества мелких деталей является регулярной проверкой полученных навыков.

Наиболее ярко результат проявляется в успешных выступлениях на внешних состязаниях роботов и при создании, защите самостоятельного творческого проекта.

Воспитательные

Воспитательный результат занятий робототехникой можно считать достигнутым, если учащиеся проявляют стремление к самостоятельной работе, усовершенствованию известных моделей и алгоритмов, созданию творческих проектов. Участие в научных конференциях для школьников, открытых состязаниях роботов и просто свободное творчество во многом демонстрируют и закрепляют его.

Кроме того, простым, но важным результатом будет регулярное содержание своего рабочего места и конструктора в порядке, что само по себе непросто.

3.4. Формы подведения итогов реализации ДОП

- В течение курса предполагаются регулярные зачеты, на которых решение поставленной заранее известной задачи принимается в свободной форме (не обязательно предложенной преподавателем). При этом тематические состязания роботов также являются методом проверки, и успешное участие в них освобождает от соответствующего зачета.
- По окончании курса учащиеся защищают творческий проект, требующий проявить знания и навыки по ключевым темам.

3.5. Первый год обучения

№	Раздел программы	Дидактическое и техническое оснащение	Методы и приемы	Форма проведения итогов
1	Инструктаж по ТБ	Компьютерная база	Объяснительно-иллюстрационный	Опрос
2	Введение: информатика, кибернетика, робототехника	Компьютерная база, конструкторы для демонстрации	Объяснительно-иллюстрационный	Опрос
3	Основы конструирования	Конструктор	Объяснительно-иллюстрационный, исследовательский	Практическое задание, зачет

4	Моторные механизмы	Конструкторы, методическое пособие, рабочие листы, поля	Объяснительно-иллюстрационный, исследовательский	Практическое задание, состязания роботов
5	Трехмерное моделирование	Компьютерная база, , Lego Digital Designer, Microsoft Power Point	Объяснительно-иллюстрационный, исследовательский	Зачет
6	Введение в робототехнику. Основы управления роботом	Компьютерная база, Конструктор 9797” Lego Mindstorms NXT” ПО” Lego Mindstorms NXT Edu”, дополнительные датчики, поля методическое пособие. Компьютерная база, 9648 “Ресурсный набор” 9794 “Автоматизированные устройства“ Дополнительные устройства и датчики, поля ПО: Robolab 2.9	Объяснительно-иллюстрационный, исследовательский	Практическое задание, состязания роботов
7	Удаленное управление	Компьютерная база, Конструкторы 9797” Lego Mindstorms NXT” 9648 “Ресурсный набор” Дополнительные устройства и датчики, поля ПО: Robolab 2.9	Объяснительно-иллюстрационный, исследовательский	Практическое задание, состязания роботов, зачет
8	Состязания роботов	Компьютерная база, Конструкторы 9797” Lego Mindstorms NXT” 9648 “Ресурсный набор” 9786, 9794 “Автоматизированные устройства“, дополнительные устройства и датчики, поля ПО “Robolab 2.9” и др.	Исследовательский	Практическое задание, состязания роботов
9	Творческие проекты	Компьютерная база, весь спектр имеющегося оборудования и ПО для робототехники	Исследовательский	Защита проекта

4. Список литературы

4.1. Для педагога

1. Робототехника для детей и родителей¹. С.А.Филиппов. СПб: Наука, 2010.
2. Санкт-Петербургские олимпиады по кибернетике М.С.Ананьевский, Г.И.Болтунов, Ю.Е.Зайцев, А.С.Матвеев, А.Л.Фрадков, В.В.Шиегин. Под ред. А.Л.Фрадкова, М.С.Ананьевского. СПб.: Наука, 2006.
3. Журнал «Компьютерные инструменты в школе», подборка статей за 2010 г. «Основы робототехники на базе конструктора Lego Mindstorms NXT».
4. The LEGO MINDSTORMS NXT Idea Book. Design, Invent, and Build by Martijn Boogaarts, Rob Torok, Jonathan Daudelin, et al. San Francisco: No Starch Press, 2007.
5. LEGO Technic Tora no Maki, ISOGAWA Yoshihito, Version 1.00 Isogawa Studio, Inc., 2007, <http://www.isogawastudio.co.jp/legostudio/toranomaki/en/>.
6. CONSTRUCTOPEDIA NXT Kit 9797, Beta Version 2.1, 2008, Center for Engineering Educational Outreach, Tufts University, http://www.legoengineering.com/library/doc_download/150-nxt-constructopedia-beta-21.html.
7. Lego Mindstorms NXT. The Mayan adventure. James Floyd Kelly. Apress, 2006.
8. Engineering with LEGO Bricks and ROBOLAB. Third edition. Eric Wang. College House Enterprises, LLC, 2007.
9. The Unofficial LEGO MINDSTORMS NXT Inventor's Guide. David J. Perdue. San Francisco: No Starch Press, 2007.
10. <http://www.legoeducation.info/nxt/resources/building-guides/>
11. <http://www.legoengineering.com/>

4.2. Для детей и родителей

12. Робототехника для детей и родителей². С.А.Филиппов. СПб: Наука, 2010.
13. Санкт-Петербургские олимпиады по кибернетике М.С.Ананьевский, Г.И.Болтунов, Ю.Е.Зайцев, А.С.Матвеев, А.Л.Фрадков, В.В.Шиегин. Под ред. А.Л.Фрадкова, М.С.Ананьевского. СПб.: Наука, 2006.
14. Журнал «Компьютерные инструменты в школе», подборка статей за 2010 г. «Основы робототехники на базе конструктора Lego Mindstorms NXT».
15. Я, робот. Айзек Азимов. Серия: Библиотека приключений. М: Эксмо, 2002.

¹ С 2013 г. рекомендуется к использованию: Робототехника для детей и родителей, 3-е издание. С.А.Филиппов. СПб: Наука, 2013.

² То же.