

ОБРАЗОВАТЕЛЬНАЯ РОБОТОТЕХНИКА

1. Цель освоения дисциплины

Сформировать систему компетенций магистров педагогического образования в области использования конструкторов программируемых роботов в образовании.

2. Место дисциплины в структуре ОПОП

Дисциплина «Образовательная робототехника» относится к вариативной части блока дисциплин.

Для освоения дисциплины «Образовательная робототехника» обучающиеся используют знания, умения, способы деятельности и установки, сформированные в ходе изучения дисциплин «Бионика», «Дизайн предметной и пространственной среды», «Дизайн-требования к робототехническим системам», «Методика обучения робототехнике», «Система дополнительного образования детей и взрослых», «Современные направления в индустрии дизайна», «Элементная база и аппаратные средства цифровых технологий». Освоение данной дисциплины является необходимой основой для последующего изучения дисциплин «Методика дополнительного технологического образования», «Методика обучения дизайну», «Методика руководства техническим творчеством учащихся», «Организационные модели и современные технологии в технологическом предпринимательстве», «Основы организации бизнеса в образовательных учреждениях», «Практикум по проектированию дополнительных образовательных программ», «Прикладная графика», «Проектирование товаров и услуг в технологическом предпринимательстве», «Художественная обработка материалов», «Экономические основы ученического производства», прохождения практик «Научно-исследовательская работа», «Педагогическая практика», «Преддипломная практика».

3. Планируемые результаты обучения

В результате освоения дисциплины выпускник должен обладать следующими компетенциями:

- способен разрабатывать и реализовывать исследования, направленные на совершенствование обучения робототехнике, предпринимательству, дизайну в технологическом образовании (ПКР-1);
- способен организовывать проектную и учебно-исследовательскую деятельность обучающихся при реализации основных и дополнительных образовательных программ по робототехнике, предпринимательству, дизайну в технологическом образовании (ПКР-2);
- способен разрабатывать методическое обеспечение реализации основных и дополнительных образовательных программ по робототехнике, предпринимательству, дизайну в технологическом образовании (ПКР-3).

В результате изучения дисциплины обучающийся должен:

знать

- основные представления о робототехнических системах, их возможностях и перспективах развития;
- назначение, принципы использования, состав и дидактические возможности конструкторов программируемых роботов и сопровождающего программного обеспечения; основные алгоритмы реального времени для учебных роботов (прохождение трассы, движение по лабиринту и т.д.);

уметь

- использовать среды программирования виртуальных роботов для разработки и отладки алгоритмов;
- создавать конструкцию и разрабатывать программу для робота, выполняющего поставленную задачу; определять конструкторские и программные особенности робота, решающего поставленную задачу, и выбирать из них оптимальные;

владеть

- опытом работы со средами программирования и конструкторами роботов;
- опытом конструирования и программирования учебных роботов.

4. Общая трудоёмкость дисциплины и её распределение

количество зачётных единиц – 3,
общая трудоёмкость дисциплины в часах – 108 ч. (в т.ч. аудиторных часов – 20 ч., СРС – 84 ч.),
распределение по семестрам – 3,
форма и место отчётности – экзамен (3 семестр).

5. Краткое содержание дисциплины

Основы образовательной робототехники.

Понятие робота. Типы роботов. Робототехника как наука. Становление образовательной робототехники. Программное обеспечение занятий по робототехнике в школе. Обзор конструкторов программируемых роботов.

Конструирование и программирование учебных роботов.

Конструкторы программируемых роботов LEGO Mindstorms. Стандартные детали LEGO Mindstorms, сенсоры, двигатели, программируемый блок. Среда программирования учебных роботов Lego Mindstorms NXT-G и Lego EV3. Типичные задачи для построения программируемых роботов. Простейшие алгоритмы для LEGO Mindstorms и EV3.

Инженерные механизмы в конструкции роботов. Алгоритмы решения задач с соревнования по робототехнике.

6. Разработчик

Пономарева Юлия Сергеевна, кандидат педагогических наук, доцент кафедры информатики и методики преподавания информатики ФГБОУ ВО «ВГСПУ».