

Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Райхерт Татьяна Николаевна
Должность: Директор
Дата подписания: 24.11.2021 16:50:17
Уникальный программный ключ:
c914df807d771447164c08ee17f8e7f93dde816b

Министерство просвещения Российской Федерации
Нижнетагильский государственный социально-педагогический институт (филиал)
Федерального государственного автономного образовательного учреждения
высшего образования
«Российский государственный профессионально-педагогический университет»

**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ
Б1.В.01.01 ОСНОВЫ ТЕХНИЧЕСКОГО ТВОРЧЕСТВА И
РОБОТОТЕХНИКИ**

Уровень высшего образования	Бакалавриат
Направление подготовки	44.03.01 Педагогическое образование
Профиль	Все профили
Форма обучения	Заочная

Нижний Тагил
2022

Рабочая программа дисциплины «Основы технического творчества и робототехники». Нижнетагильский государственный социально-педагогический институт (филиал) федерального государственного автономного образовательного учреждения высшего образования «Российский государственный профессионально-педагогический университет», Нижний Тагил, 2022. 10 с.

Настоящая программа составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО по направлению 44.03.01 Педагогическое образование (№ 121 от 22.02.2018)

Автор: канд. пед. наук, доцент, доцент кафедры ИТ _____ Д. М. Гребнева

Одобрено на заседании кафедры ИТ 1 июня 2022 г., протокол №10

Заведующий кафедрой ИТ _____ М. В. Мащенко

Рекомендован к печати методической комиссией ФЕМИ 8 июня 2022 г., протокол №_.

Председатель методической комиссии ФЕМИ _____ В. А. Гордеева

© Нижнетагильский государственный социально-педагогический институт (филиал) федерального государственного автономного образовательного учреждения высшего образования «Российский государственный профессионально-педагогический университет», 2022.

© Д. М. Гребнева, 2022.

СОДЕРЖАНИЕ

<u>1. Цель и задачи освоения дисциплины</u>	4
<u>2. Место дисциплины в структуре образовательной программы</u>	4
<u>3. Результаты освоения дисциплины</u>	4
<u>4. Структура и содержание дисциплины</u>	4
<u>4.1. Объем дисциплины, виды контактной и самостоятельной работы</u>	4
<u>4.2. Содержание и тематическое планирование дисциплины</u>	5
<u>4.3. Содержание тем дисциплины</u>	6
<u>5. Образовательные технологии</u>	6
<u>6. Учебно-методические материалы</u>	7
<u>6.1. Организация самостоятельной работы студентов</u>	7
<u>6.2. Организация текущего контроля и промежуточной аттестации</u>	7
<u>7. Учебно-методическое и информационное обеспечение</u>	8
<u>8. Материально-техническое обеспечение дисциплины</u>	9

1. ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Цель освоения дисциплины – получение системы базовых знаний и умений в области электроники и роботостроения для решения практических задач, в том числе задач образования.

Задачи:

- сформировать понятийный аппарат в области электроники и цифровой схемотехники;
- сформировать умения настройки и эксплуатации устройств на базе микроконтроллеров;
- создать условия для практического применения знаний по физике и информатике на практике.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Дисциплина «Основы технического творчества и робототехники» является частью учебного плана по направлению подготовки 44.03.01 Педагогическое образование (№ 121 от 22.02.2018). Полученный при изучении опыт деятельности может быть полезен студентам в выполнении учебных проектов.

3. РЕЗУЛЬТАТЫ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование и развитие следующих компетенций:

Наименование категории (группы) универсальных компетенций	Код и наименование универсальной компетенции	Код и наименование индикатора достижения универсальной компетенции
Разработка и реализация проектов	УК-2. Способен определять круг задач в рамках поставленной цели и выбирать оптимальные способы их решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений	УК-2.1. Определяет совокупность взаимосвязанных задач и ресурсное обеспечение, условия достижения поставленной цели, исходя из действующих правовых норм.
		УК-2.2. Оценивает вероятные риски и ограничения, определяет ожидаемые результаты решения поставленных задач.
		УК-2.3. Использует инструменты и техники цифрового моделирования для реализации образовательных процессов.
Воспитательная деятельность	ПК-2. Способен осуществлять целенаправленную воспитательную деятельность	ПК-2.1. Демонстрирует умение постановки воспитательных целей, проектирования воспитательной деятельности и методов ее реализации в соответствии с требованиями ФГОС ОО и спецификой учебного предмета.
		ПК-2.2. Демонстрирует способы организации и оценки различных видов внеурочной деятельности ребенка

Наименование категории (группы) универсальных компетенций	Код и наименование универсальной компетенции	Код и наименование индикатора достижения универсальной компетенции
		(учебной, игровой, трудовой, спортивной, художественной и т.д.), методы и формы организации коллективных творческих дел, экскурсий, походов, экспедиций и других мероприятий (по выбору). ПК-2.3. Выбирает и демонстрирует способы оказания консультативной помощи родителям (законным представителям) обучающихся по вопросам воспитания, в том числе родителям детей с особыми образовательными потребностями.

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

4.1. Объем дисциплины, виды контактной и самостоятельной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 зач. ед. (144 часа), их распределение по видам работ представлено в таблице.

Распределение трудоемкости дисциплины по видам работ

Вид работы	Кол-во часов
Общая трудоемкость дисциплины по учебному плану	144
Контактная работа, в том числе:	14
Лекции	4
Практические работы	10
Самостоятельная работа, в том числе:	130
Самостоятельная работа различных видов	126
Подготовка к зачету с оценкой	4

4.2. Тематический план

Наименование разделов и тем дисциплины (модуля)	Всего, часов	Вид контактной работы, час		Самостоятельная работа	Формы текущего контроля успеваемости
		Лекции	Лаб. работы		
1. Основные задачи и понятия электроники и робототехники.	18	2	-	16	Проверка глоссария, интеллект-карты по основным понятиям

Наименование разделов и тем дисциплины (модуля)	Всего, часов	Вид контактной работы, час		Самостоятельная работа	Формы текущего контроля успеваемости
		Лекции	Лаб. работы		
2. Конструктивные особенности роботов.	26	2	2	22	Проверка работоспособности моделей роботов
3. Языки программирования и среды управления роботами.	24	-	2	22	Проверка отчетов по лабораторным работам
4. Моделирование базовых электронных устройств	24	-	2	22	Проверка отчетов по лабораторным работам
5. Работа с цифровыми и аналоговыми сенсорами	24	-	2	22	Проверка отчетов по лабораторным работам
6. Моделирование электронных устройств с обратной связью	24	-	2	22	Проверка отчетов по лабораторным работам
Зачет с оценкой	4	-	-	4	
Итого	144	4	10	130	

4.3. Практические занятия

№ п.п.	Наименование лабораторных работ	Кол-во ауд. часов
1	Работа над основными понятиями робототехники.	2
2	Логические элементы и переключательные схемы	2
3	Анализ простых логических схем	2
4	Арифметико-логические устройства	2
5	Моделирование триггера на базе Arduino	2
6	Моделирование счетчика	2
7	Получение данных с аналоговых сенсоров. Фоторезистор	2
8	Работа с сенсорами. Датчик температуры и влажности	2
9	Работа над проектом. Метеостанция	2
10	Получение обратной связи от датчиков Ардуино	2

4.4. Лекционные занятия

№ п.п.	Наименование лекций	Кол-во ауд. часов
1	Основные понятия электроники и робототехники.	2
2	Понятие обратной связи и ее роль в системах управления	2

4.6. Содержание дисциплины

1. Основные задачи и понятия электроники и робототехники. Предмет робототехники. Причины социального, экономического и технического характера, стимулировавшие создание и развитие робототехники. Промышленная робототехника. Обобщенная структурная схема системы управления роботами. Основные функциональные модули. Потoki информации.

2. Конструктивные особенности роботов. Виды роботов. Типовая структура роботов. Основные механизмы роботов: мотор, привод, захватывающий механизм и др. Микроконтроллеры роботов. Программирование микроконтроллеров. Сборка типовых

моделей мобильных роботов на базе Lego MindStorms: скоростной робот-тележка, робот-тележка на гусеничном ходу робот-манипулятор.

3. Языки программирования и среды управления роботами. Обзор сред управления роботами. Компоненты и библиотеки сред. Роботы, поддерживаемые средами управления. Запуск и управление средой. Основные понятия, используемые при написании приложений для роботов средствами языков программирования. Компоненты языка программирования, организации связи между компонентами. Базовые и специальные алгоритмические конструкции. Возможности отладки для исправления ошибок в программе.

4. Моделирование базовых электронных устройств. Логические основы электронных цифровых устройств. Схемная реализация логических функций. Арифметико-логические устройства. Моделирование триггера на базе Arduino. Моделирование счетчика. Моделирование реверсивного счетчика

5. Работа с цифровыми и аналоговыми сенсорами. Получение данных с аналоговых сенсоров. Фоторезистор. Подключение цифровых датчиков к Ардуино. Комбинированные датчики. Датчик температуры и влажности. Проект «Метеостанция».

6. Моделирование электронных устройств с обратной связью. Понятие обратной связи и ее роль в системах управления. Получение обратной связи от датчиков Ардуино. Ультразвуковой датчик и сервомотор. Проект "Автоматический шлагбаум". Моделирование парктроника. Моделирование термостата.

5. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

Теоретическая часть курса посвящена обзору средств робототехники и электроники для решения практических задач. Для ее изучения используются интерактивные лекции (проблемные, демонстрационные и др.).

Основными методами, используемыми на практических занятиях, будут: метод демонстрационных примеров, мастер-класс, практикум с использованием практико-ориентированных задач и проектная технология.

6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ

6.1. Организация самостоятельной работы студентов

Самостоятельная работа студентов включает изучение вопросов, вынесенных за рамки аудиторных занятий, расширение и углубление знаний по темам, рассмотренным на лекционных занятиях. При подготовке к лабораторным работам студенты изучают необходимый теоретический материал, выполняют индивидуальные задания, решают задачи, разрабатывают проекты, готовят отчеты. По основным разделам курса предусмотрено тестирование.

1. Основные задачи и понятия электроники и робототехники.

Вопросы для самостоятельного изучения: Обобщенная структурная схема системы управления роботами. Основные функциональные модули. Поток информации.

Формы самостоятельной работы по теме.

Составление глоссария, аннотированного списка образовательных порталов и образовательных сетевых сервисов, подготовка к тестированию.

2. Конструктивные особенности роботов.

Вопросы для самостоятельного изучения: Микроконтроллеры роботов. Программирование микроконтроллеров. Сборка типовых моделей мобильных роботов на базе Lego MindStorms: скоростной робот-тележка, робот-тележка на гусеничном ходу робот-манипулятор.

Формы самостоятельной работы по теме

Выполнение заданий для самостоятельной работы к лабораторной работе и составление отчета.

3. Языки программирования и среды управления роботами.

Вопросы для самостоятельного изучения: Компоненты языка программирования, организации связи между компонентами. Базовые и специальные алгоритмические конструкции. Возможности отладки для исправления ошибок в программе.

Формы самостоятельной работы по теме

Выполнение заданий для самостоятельной работы к лабораторной работе и составление отчета.

4. Моделирование базовых электронных устройств.

Вопросы для самостоятельного изучения: Арифметико-логические устройства. Моделирование триггера на базе Arduino. Моделирование счетчика. Моделирование реверсивного счетчика.

Формы самостоятельной работы по теме

Выполнение заданий для самостоятельной работы к лабораторной работе и составление отчета.

5. Работа с цифровыми и аналоговыми сенсорами.

Вопросы для самостоятельного изучения: Получение данных с аналоговых сенсоров. Фоторезистор. Подключение цифровых датчиков к Ардуино. Комбинированные датчики. Датчик температуры и влажности. Проект «Метеостанция».

Формы самостоятельной работы по теме

Выполнение заданий для самостоятельной работы к лабораторной работе и составление отчета.

6. Моделирование электронных устройств с обратной связью.

Вопросы для самостоятельного изучения: Получение обратной связи от датчиков Ардуино. Ультразвуковой датчик и сервомотор. Проект "Автоматический шлагбаум". Моделирование парктроника. Моделирование термостата.

Формы самостоятельной работы по теме

Выполнение заданий для самостоятельной работы к лабораторной работе и составление отчета.

6.2. Организация текущего контроля и промежуточной аттестации

Текущий контроль усвоения знаний ведется по итогам представления выполненных самостоятельных заданий и защиты отчетов по лабораторным работам; участия в дискуссиях на лекционных занятиях, проверки составленного глоссария и результатов тестирования. Кроме того, студенты в качестве итогового задания разрабатывают устройство на базе выбранного робототехнического конструктора и презентуют его.

Текущий контроль учебных достижений студентов может быть проведен с использованием накопительной балльно-рейтинговой системы оценки в соответствии с Положением о НБРС.

Промежуточная аттестация по данной дисциплине проводится в форме экзамена, на котором теоретические знания студентов проверяются в ходе устного ответа на вопрос, а практические по итогам выполнения и презентации практического задания.

Вопросы к зачету с оценкой

1. Предмет и задачи робототехники.
2. Предмет и задачи электроники.
3. Программирование микроконтроллеров. Среда программирования.
4. Классификация роботов по особенностям управления
5. Классификация роботов по принципу управления.
6. Промышленные роботы. Общие сведения и устройство.
7. Основные характеристики роботов.
8. Структурные схемы роботов разного вида.
9. Среда управления роботами. Сравнительная характеристика.
10. Среда управления роботами. Компоненты среды.
11. Язык программирования поведения роботов. Основные конструкции.
12. Основные конструкции языка программирования в управлении роботами.
13. Сенсоры. Основные виды, назначение.
14. Цифровые и аналоговые датчики. Подключение к Ардуино.

15. Алгоритмы управления движением робота.
16. Логические основы цифровых электронных устройств.
17. Схемная реализация логических функций.
18. Понятие обратной связи и ее роль в системах управления.
19. Среда Arduino IDE. Настройка, подключение библиотек.

Примерное практическое задание

Создание электронного устройства на базе конструктора Arduino. Краткая презентация разработки.

Критерии оценки устного ответа на вопрос

- полнота ответа;
- лаконичность ответа и умение выделить главное;
- соответствие современным достижениям науки;
- логичность ответа и умение построить завершённую монологическую речь;
- научно-популярный (деловой) стиль изложения;
- наличие практических примеров из жизни или профессиональной деятельности.

Критерии оценки практического задания

- работоспособность устройства;
- умение объяснить принцип действия устройства, его состав и управляющую программу;
- эффективность презентации.

7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ

Основная литература

1. Миленина, С. А. Электроника и схемотехника : учебник и практикум для академического бакалавриата / С. А. Миленина ; под редакцией Н. К. Миленина. — 2-е изд., перераб. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2019. — 270 с. — (Бакалавр. Академический курс). — ISBN 978-5-534-05078-3. — Текст : электронный // ЭБС Юрайт [сайт]. — URL: <https://biblio-online.ru/bcode/438023> (дата обращения: 12.08.2020).

Дополнительная литература

2. Основы электротехники, микроэлектроники и управления в 2 т. Том 2 : учебное пособие для академического бакалавриата / Ю. А. Комиссаров, Л. С. Гордеев, Г. И. Бабокин, Д. П. Вент. — 2-е изд., испр. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2018. — 313 с. — (Бакалавр. Академический курс). — ISBN 978-5-534-05432-3. — Текст : электронный // ЭБС Юрайт [сайт]. — URL: <https://biblio-online.ru/bcode/421609> (дата обращения 12.08.2020).

Интернет-ресурсы

1. INTUIT.ru : Введение в цифровую электронику : сайт. URL: <https://www.intuit.ru/studies/courses/588/444/info> (дата обращения: 12.08.2020). — Режим доступа: для зарегистрир. пользователей. — Текст: электронный.
2. Единое окно доступа к образовательным ресурсам : Федеральный портал. — URL: <http://window.edu.ru/window/library>. (дата обращения: 12.08.2020). — Режим доступа: свободный — Текст: электронный.

8. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Учебная аудитория 201Аа: 11 посадочных мест для студентов, рабочее место преподавателя, компьютеры – 12 шт., маркерная доска, робототехнические наборы Arduino. *Пакет офисных программ*: Office Standard 2016 Russian OLP NL Academic Edition. Акт предоставления прав № IT021617 от 12.02.2016 г.

Microsoft Visio,
Microsoft OneNote,
Microsoft Project,
Microsoft SharePoint
Браузеры Firefox, Google Chrome, Яндекс.Браузер

Бесплатное ПО:

GIMP, Inkscape, Paint Net

7-Zip

Arduino IDE