

Календарный учебный график по дополнительной общеобразовательной программе «Робототехника» на 2025-2026 учебный год

Объединение: «Робототехника»;

Год обучения: 1-й год обучения;

Группа №: 1.1;

Педагог: Мармилов Евгений Владимирович

Количество учебных недель: 36 недель;

Количество учебных часов в год: 72 часа;

Режим проведения занятий: 1 раз в неделю по 2 часа;

Расписание:

День недели				Время проведения		
	Вторник			15.00 – 15.40 15.50 – 16.30		
№	Планируемая дата provедения занятия	Форма занятия	Кол-во часов	Тема занятия	Место проведения	Фактическая дата проведения занятий
1	02.09.25	теория	2	Введение. Правила ТБ в кабинете робототехники при работе с конструкторами.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	-			
2	09.09.25	теория	2	История развития робототехники в мире, России. Робототехника и её законы.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	-			
3	16.09.25	теория	1	Знакомство с конструктором Первыйробот Lego WeDo	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Предварительный контроль.		

4	23.09.25	теория	1	Знакомство с конструктором Первый робот Lego WeDo	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Исследование основных функций и параметров работы мотора.		
5	30.09.25	теория	1	Изучение механизмов.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Сборка простейших механизмов с использованием кулачков, червячной передачи и коронное зубчатое колесо.		
6	07.10.25	теория	1	Изучение процесса передачи движения и преобразования энергии в машине. Идентификация простых механизмов, работающих в модели, включая рычаги, зубчатые и ременные передачи.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Сборка простейших механизмов с использованием кулачков, червячной передачи и коронное зубчатое колесо.		
7	14.10.25	теория	1	Изучение процесса передачи движения и преобразования энергии в машине. Идентификация простых механизмов, работающих в модели, включая рычаги, зубчатые и ременные передачи.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
			1	Сборка простейших механизмов с использованием кулачков, червячной передачи и коронное зубчатое колесо.		
8	21.10.25	теория	1	Изучение процесса передачи движения и преобразования энергии в машине. Идентификация простых механизмов, работающих в модели, включая	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА»	

				рычаги, зубчатые и ременные передачи.	Каб 106	
		практика	1	Сборка простейших механизмов с использованием кулачков, червячной передачи и коронное зубчатое колесо.		
9	28.10.25	теория	-		МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	2	Сборка простейших механизмов с использованием кулачков, червячной передачи и коронное зубчатое колесо.		
10	11.11.25	теория	-		МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	2	Сборка простейших механизмов с использованием кулачков, червячной передачи и коронное зубчатое колесо.		
11	18.11.25	теория	1	Изучение датчиков и моторов.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Использование чисел для задания звуков и для задания продолжительности работы мотора.		
12	25.11.25	теория	1	Изменение поведения модели путём модификации её конструкции или посредством обратной связи при помощи датчиков.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Установление взаимосвязи между расстоянием до объекта и показанием датчика расстояния. Установление взаимосвязи между положением модели и показаниями датчика наклона.		
13	02.12.25	теория	1	Программирование WeDo	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Промежуточная аттестация		
14	09.12.25	теория	1	Цифровые инструменты, технологические системы.	МАУДО «ДДТ	

				Принципы работы.	«ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Сборка, программирование и испытание моделей.		
15	16.12.25	теория	1	Понятие случайного события.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Интерпретация двухмерных и трехмерных иллюстраций и моделей.		
16	23.12.25	теория	1	Цифровые инструменты, технологические системы.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Использование программного обеспечения для обработки информации.		
17	30.12.25	теория	1	Конструирование и программирование заданных моделей	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Конструирование моделей роботов «Танцующие птицы»		
18	13.01.25	теория	1	Оформление визуальными и звуковыми эффектами модели роботов.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Конструирование модели робота «Умная вертушка»		
19	20.01.25	теория	1	Оформление визуальными и звуковыми эффектами модели роботов.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Конструирование модели робота «Обезьянка – барабанщица»		
20	27.01.25	теория	1	Оформление визуальными и звуковыми эффектами модели роботов.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Конструирование модели робота «Голодный аллигатор»		
21	03.02.25	теория	1	Оформление визуальными и звуковыми эффектами модели роботов.	МАУДО «ДДТ	

		практика	1	Конструирование модели робота «Рычащий лев»	«ДРИАДА» Каб 106	
22	10.02.25	теория	1	Оформление визуальными и звуковыми эффектами модели роботов.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Конструирование модели робота «Порхающая птица»		
23	17.02.25	теория	1	Оформление визуальными и звуковыми эффектами модели роботов.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Конструирование модели робота «Нападающий»		
24	24.02.25	теория	1	Оформление визуальными и звуковыми эффектами модели роботов.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Конструирование модели робота «Вратарь»		
25	03.03.25	теория	1	Оформление визуальными и звуковыми эффектами модели роботов.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Конструирование модели робота «Непотопляемый парусник»		
26	10.03.25	теория	1	Творческие проекты. Знакомство с привычными механизмами и их естественными ограничениями, принципами их применения.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Сборка модели колеса обозрения.		
27	17.03.25	теория	-		МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	2	Сборка модели колеса обозрения. Изучение принципов пониженной и повышенной передач.		

28	24.03.25	теория	1	Знакомство с транспортными средствами, механизмами преобразования энергии для движения транспортного средства на примере гоночных машинок.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Сборка модели карусели. Сборка линии финиша и гоночных машинок с использованием датчика движения.		
29	31.03.25	теория	1	Знакомство с транспортными средствами, механизмами преобразования энергии для движения транспортного средства на примере гоночных машинок.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Сборка линии финиша и гоночных машинок с использованием датчика движения.		
30	07.04.25	теория	1	Проект «Мой первый робот». Создание собственных моделей роботов и базовых программ. Разработка проекта. Распределение по группам. Формулировка задачи на разработку проекта группе.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	1	Создание собственных моделей роботов и базовых программ.		
31	14.04.25	теория	-		МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	2	Создание собственных моделей роботов и базовых программ		
32	21.04.25	теория	-		МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106	
		практика	2	Создание собственных моделей роботов и базовых программ.		
33	28.04.25	теория	1	Защита проекта «Мой первый робот ». Разработка презентации для защиты проекта.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА»	

		практика	1	Публичная защита проектов.	Каб 106			
34	05.05.25	теория	1	Разработка презентации для защиты проекта.	МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106			
		практика	1	Разработка презентации для защиты проекта. Итоговый контроль.				
35	12.05.25	теория	-		МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106			
		практика	2	Итоговый контроль.				
36	19.05.25	теория	-		МАУДО «ДДТ «ДРИАДА» Каб 106			
		практика	2	Выводы, обсуждения.				
ИТОГО		теория	32		72			
		практика	40					

—