

### 1.3 СОДЕРЖАНИЕ ПРОГРАММЫ

#### 1.3.1 УЧЕБНЫЙ ПЛАН

№ п/п	Название разделов, тем	Количество часов			Форма контроля знаний
		Всего	Теория	Практика	
<b>1</b>	<b>Раздел 1. Введение в робототехнику VEX IQ</b>	<b>20</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	
1.1	Техника безопасности при работе с образовательными наборами. Вводное занятие	2	2	0	Беседа
1.2	Система. Модель. Конструирование VEX IQ. Способы соединения.	8	4	4	Опрос
1.3	Скорость. Ускорение. Силы.	6	2	4	Наблюдение
1.4	Сборка базового робота VEX IQ	4	2	2	Беседа
<b>2</b>	<b>Раздел 2. Основы программирования в среде VEX IQ и VEX VR</b>	<b>20</b>	<b>8</b>	<b>12</b>	
2.1	Осмотр программного обеспечения VEX VR и VEX IQ	2	2	0	Беседа
2.2	Разработка алгоритмов для выполнения задач с использованием блочного программирования в VEXcode IQ Blocks	6	2	4	Наблюдение
2.3	Использование условных операторов и циклов для управления поведением робота	6	2	4	Демонстрация решения
2.4	Отладка и тестирование программ на реальном роботе	6	2	4	Наблюдение
<b>3</b>	<b>Раздел 3. Датчики и их применения</b>	<b>24</b>	<b>8</b>	<b>16</b>	
3.1	Ознакомление с различными типами датчиков VEX IQ (такими как датчик расстояния, датчик цвета, датчик касания и т.д.)	6	2	4	Демонстрация решения
3.2	Подключение и использование датчиков в программировании робота	8	4	4	Опрос
3.3	Применение датчиков для выполнения различных задач (например, следование за линией, избегание препятствий и т.д.)	8	2	6	Беседа

3.4	Итоговый контроль	2	-	2	Демонстрация решения
	<b>Итого</b>	<b>64</b>	<b>26</b>	<b>38</b>	