

ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ДОПОЛНИТЕЛЬНОГО ОБРАЗОВАНИЯ
«Дом юношеского технического творчества Челябинской области»

ИТ-Куб г. Магнитогорск – филиал ГБУ ДО ДЮТТ

«ПРИНЯТА»

На заседании педагогического совета
ГБУ ДО «ДЮТТ»

Протокол № 24 от «06» 06 2022 г.



ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ОБЩЕРАЗВИВАЮЩАЯ ПРОГРАММА

«Программирование роботов»

Возраст обучающихся: 13-17 лет

Срок реализации: 72 часа

Магнитогорск
2022

Содержание:

1. Пояснительная записка	3
2. Календарный учебный график	8
3. Учебно-тематический план	8
4. Содержание изучаемого курса (программы).....	10
5. Материально-техническое обеспечение программы.....	12
6. Кадровое обеспечение программы	13
7. Аттестация обучающихся.....	14
8. Список литературы.....	15

1. Пояснительная записка

Дополнительная общеразвивающая программа «Программирование роботов» разработана согласно требованиям, следующих нормативных документов:

- Федеральный Закон «Об образовании в Российской Федерации» от 29.12.2012 № 273ФЗ.
- Концепция развития дополнительного образования детей (утверждена распоряжением Правительства РФ от 04.09.2014 № 1726-р).
- СанПин к устройству, содержанию и организации режима работы образовательных организаций дополнительного образования детей (утверждено постановлением Главного государственного санитарного врача РФ от 04.07.2014 № 41)
- Порядок организации и осуществления образовательной деятельности по дополнительным общеобразовательным программам (утвержден приказом Министерства образования и науки РФ от 29.08.2013 № 1008).
- Стратегия развития воспитания в Российской Федерации на период до 2025 года (утверждена Распоряжением Правительства Российской Федерации от 29 мая 2015 г. N 996-р)

Программа «Программирование роботов» имеет **техническую** направленность, ориентирована на детей с разносторонними интересами, в соответствии с возрастом, характером и уровнем образования. Уровень освоения – **продвинутый**.

Актуальность программы

Робототехника является в настоящее время одним из наиболее активно развивающихся направлений научно-технической деятельности.

Достижения робототехники все более активно используются в самых различных сферах человеческой деятельности. Развиваясь параллельно с информационными технологиями, робототехника дает человеку универсальный инструмент для применения в различных сферах деятельности.

Актуальность программы заключается в том, что обучение в творческом объединении позволяет обучающимся более полно выявить свои способности в изучаемой области знаний, создать предпосылки по применению компетенций в области робототехники в других учебных курсах, подготовить себя к осознанному выбору как ВУЗа, так и дальнейшей профессии.

Новизна представленной программы заключается в общепедагогической направленности занятий — сопряжение социализации и индивидуализации обучения по отношению к робототехнике.

созданию необходимых условий для личностного развития обучающихся, позитивной социализации и профессионального самоопределения;

- удовлетворению индивидуальных потребностей, обучающихся в интеллектуальном и научно-техническом творчеством;
- формирование и развитие творческих способностей учащихся, выявление, развитие и поддержку талантливых учащихся.

Цели и задачи программы

Цель программы - формирование у учащихся предметной компетентности в области робототехники с использованием образовательных робототехнических наборов,

информационных компьютерных технологий, информационной и коммуникативной компетентности для личного развития и профессионального самоопределения.

Задачи

Обучающие:

- познакомить с историей развития и передовыми направлениями робототехники;
- познакомить с основными принципами механики, конструкциями и механизмами для преобразования энергии в движение и передачи движения;
- научить устанавливать причинно-следственные связи и решать логические задачи;
- научить проводить самостоятельные исследования с оценкой влияния факторов, имеющих различную природу, научить анализу полученных результатов и принятию решений на основании проведенного анализа.

Развивающие:

- стимулировать интерес к изучению наук естественнонаучного цикла: физика, математика, информатика, геометрия;
- содействовать повышению привлекательности науки, научно-технического творчества для подрастающего поколения;
- развить творческую активность через индивидуальное раскрытие технических способностей;
- развить естественный интерес к конструкторской деятельности;
- развить навыки совместной работы, умения работать самостоятельно, мобилизуя необходимые ресурсы, правильно оценивая смысл и последствия своих действий;
- развить креативное мышление и пространственное воображение.

Воспитательные:

- формировать интерес к практическому применению знаний, умений и навыков в повседневной жизни и в дальнейшем обучении;
- поощрять целеустремленность, усердие, настойчивость, оптимизм, трудолюбие, аккуратность;
- воспитать у учащихся стремление к получению качественного законченного результата;
- привить навыки работы в группе;
- поддерживать представление учащихся о значимости общечеловеческих нравственных ценностей, доброжелательности, сотрудничества;
- прививать культуру организации рабочего места;
- воспитывать бережливость и сознательное отношение к вверенным материальным ценностям.

Планируемые результаты

Личностные

- готовность и способность учащихся к саморазвитию и реализации творческого потенциала в духовной и предметно-продуктивной деятельности за счет развития их образного, алгоритмического и логического мышления;
- готовность к повышению своего образовательного уровня и продолжению обучения с использованием средств и методов информационных технологий;
- интерес к информатике и робототехнике, стремление использовать полученные знания в процессе обучения другим предметам и в жизни;

- готовность к самостоятельным поступкам и действиям, принятию ответственности за их результаты, к осуществлению индивидуальной и коллективной информационной деятельности.

Метапредметные

- правила техники безопасности при работе с вычислительной техникой;
- владение умениями организации собственной учебной деятельности;
- контроль – интерпретация полученного результата, его соотнесение с имеющимися данными с целью установления соответствия или несоответствия (обнаружения ошибки);
- владение основными универсальными умениями информационного характера, постановка и формулирование проблемы;
- структурирование и визуализация информации, выбор наиболее эффективных способов решения задач в зависимости от конкретных условий;
- владение основами продуктивного взаимодействия и сотрудничества со сверстниками и взрослыми, умение правильно, четко и однозначно сформулировать мысль в понятной собеседнику форме;
- умение осуществлять в коллективе совместную информационную деятельность, в частности при выполнении проекта;
- умение выступать перед аудиторией, представляя ей результаты своей работы с помощью средств ИКТ;
- использование коммуникационных технологий в учебной деятельности и повседневной жизни;

Предметные

- получить знания о направлениях современной робототехники;
- Научиться строить модели мобильных роботов с различными видами приводов;
- Научиться решать прямую и обратную задачу кинематики для мобильного робота с одной степенью свободы;
- Научиться использовать датчики с дискретными состояниями и датчики с непрерывной шкалой показаний;
- Научиться решать задачи движения роботов по известной карте (заранее заложенный путь через ключевые точки, без автоматического перепланирования);
- Получить знания об основах теории автоматического управления;
- Получить знания о базовых принципах многозадачной обработки;
- Получить представление о межпрограммном взаимодействии в многокомпонентных и многозадачных системах.

К концу года обучения обучающиеся

Будут знать:

- Направления современной промышленной робототехники;
- Основные принципы механики, виды передач, их характеристики;
- Базовые принципы конструирования и постройки механических конструкций;
- Принципы работы электрических приводов;
- Разновидности и принципы работы датчиков с дискретной и непрерывной шкалой показаний;
- Основные идеи построения систем с обратной связью;
- Базовые примитивы программирования;
- Основы программирования на алгоритмических языках высокого уровня.

Будут уметь:

- Анализировать задачи, требующие автоматизации;
- Формулировать требования к разрабатываемым промышленным роботам;
- Разрабатывать компоновочную и структурную схемы промышленного робота;
- Собирать конструкции промышленных роботов;
- Определять основные характеристики среды, в которой будет производиться эксплуатация промышленного робота;
- Использовать различные типы датчиков;
- Обрабатывать информацию, приходящую с датчиков;
- Разработать программу движения робота с заданным алгоритмом управления;
- Приводить примеры использования достижений робототехники в профессиональной деятельности человека и на производстве.

У обучающихся будут сформированы:

- навыки в работе с робототехническими наборами;
- навыки самостоятельной разработки программ на алгоритмических языках программирования;
- навыки самостоятельного программирования мобильных роботов;
- навыки решения задач автоматического управления мобильной системой (роботом).

Отличительная особенность данной дополнительной общеразвивающей программы заключается в том, что она составлена в соответствии с современными нормативными правовыми актами и государственными программными документами по дополнительному образованию, требованиями новых методических рекомендаций по проектированию дополнительных общеобразовательных программ и с учетом задач, сформулированных Федеральными государственными образовательными стандартами нового поколения.

В настоящее время робототехника переживает уверенный подъем во всем мире. Количество роботов, ежегодно выпускаемых мировой промышленностью, неуклонно растет. Задачи, для решения которых задействуются роботы, постоянно усложняются, и поэтому можно предположить, что уверенный рост интереса к робототехнике будет продолжаться и далее. Образовательный курс «Промышленная робототехника» призван открыть обучающимся двери в увлекательный мир роботов.

Срок реализации дополнительной общеразвивающей программы «Промышленная робототехника» в соответствии с целями, задачами и возрастными личностными особенностями рассчитан на 72 часа в полугодие: по 2 часа 2 раза в неделю.

Продолжительность одного занятия составляет 45 минут.

Программа ориентирована на детей в возрасте 13-17 лет.

Количество детей в группе 12 человек.

Форма организации занятия: групповое и индивидуально-групповое.

На практических занятиях педагог дополнительного образования использует различные формы занятий: игра, конкурс, творческая работа, творческий отчет.

2. Календарный учебный график

Режим организации занятий по данной дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программе определяется календарным учебным графиком и соответствует нормам, утвержденным «СанПин к устройству, содержанию и организации режима работы образовательных организаций дополнительного образования детей» № 41 от 04.07.2014 (СанПин 2.4.43172 -14, пункт 8.3, приложение №3)

Год обучения	Всего учебных недель	Количество учебных часов	Режим занятий
полгода	18	72	2 раза в неделю по 2 часа.

3. Учебно-тематический план

№ п/п	Наименование раздела, тема	Кол-во		
		всего	практика	теория
Раздел 1. Введение в курс. Техника безопасности		2	-	2
1	Тема 1.1 Введение в курс «Программирование роботов». Техника безопасности	2	-	2
Раздел 2. Введение в промышленную робототехнику		2	-	2
2	Тема 2.1 История развития промышленной робототехники. Причины и необходимость роботизации современного производства	1	-	1
3	Тема 2.2 Направления промышленной робототехники	1	-	1
Раздел 3. Мехатроника и робототехника		16	10	6
4	Тема 3.1 Знакомство с основными структурными элементами промышленного робота на примере имеющихся образцов (модель промышленного манипулятора)	2	1	1
5	Тема 3.2 Устройство манипулятора, его степени свободы	2	1	1
6	Тема 3.3 Прямая и обратная задачи кинематики	2	1	1
7	Тема 3.4 Рабочая область манипулятора	2	1	1
8	Тема 3.5 Рабочий инструмент манипулятора. Разновидности, назначение и принцип применения	2	1	1
9	Тема 3.6 Управление манипулятором. Верхний и нижний уровни управления. Понятия «автоматизация», «система управления», «объект управления», «управляющий сигнал»	2	1	1
10	Тема 3.7 Выполнение простейших технологических операций при помощи манипулятора	2	2	-
11	Тема 3.8 Реализация покрасочного робота	2	2	-
Раздел 4. Интеллектуальные робототехнические системы и комплексы		18	9	9
12	Тема 4.1 Робототехнические контроллеры – устройство, разновидности, принципы программирования	2	1	1
13	Тема 4.2 Робототехническая операционная система (ROS)	2	1	1
14	Тема 4.3 Архитектура ROS – понятия «узел (node)», «поток (thread)» и т.д.	2	1	1
15	Тема 4.4 Программирование манипулятора с использованием ROS	4	2	2
16	Тема 4.5 Принципы технического зрения. Библиотека технического зрения OpenCV	2	1	1
17	Тема 4.6 Использование лазерного дальномера (лидара)	2	1	1

18	Тема 4.7 Программирование мобильного робота с лидаром	4	2	2
Раздел 5. Автономные транспортные системы		16	8	8
19	Тема 5.1 Навигация мобильного робота	2	1	1
20	Тема 5.2 Инерциальные навигационные системы, коррекция движения	2	1	1
21	Тема 5.3 Задача одновременной локализации и построения карты мобильным роботом (задача SLAM)	12	8	4
Раздел 6. Промышленные робототехнические системы и комплексы		18	12	6
22	Тема 6.1 Понятие «робототехнический комплекс»	2	1	1
23	Тема 6.2 Роботизация процессов промышленного производства – общие принципы	2	1	1
25	Тема 6.3 Карты и схемы производственных процессов. Технологические карты производственных процессов	2	1	1
27	Тема 6.4 Роботизация цепочки технологических операций в производственном процессе	2	1	1
28	Тема 6.5 Взаимодействие нескольких робототехнических систем. Протоколы информационного обмена. Модели взаимодействия	4	2	2
29	Тема 6.6 Создание модели роботизированного производства	6	6	-
<i>Итого:</i>		72	40	32

4. Содержание изучаемого курса (программы)

Раздел 1. Введение в курс. Техника безопасности

Тема 1.1 Введение в курс «Программирование роботов». Техника безопасности

Теория: обзор курса, его цели и задачи. Инструктаж по ТБ.

Раздел 2. Введение в промышленную робототехнику

Тема 2.1 История развития промышленной робототехники. Причины и необходимость роботизации современного производства

Теория: введение в промышленную робототехнику, историческая справка.

Тема 2.2. Направления промышленной робототехники

Теория: промышленная, коллаборативная, сервисная робототехника – характерные черты каждого из направлений.

Раздел 3. Мехатроника и робототехника

Тема 3.1 Знакомство с основными структурными элементами промышленного робота на примере имеющихся образцов (модель промышленного манипулятора)

Теория: знакомство со структурными элементами манипулятора. Контроллер, программирование контроллера, приводы, датчики, шасси, соединительные элементы, исполнительные механизмы, рабочий инструмент.

Практика: написание простейшей программы для управления манипулятором.

Тема 3.2 Устройство манипулятора, его степени свободы

Теория: манипулятор как многозвенная механическая система, понятие «степени свободы» для манипулятора.

Практика: написание программы для управления манипулятором с использованием его степеней свободы (перемещение и вращение).

Тема 3.3 Прямая и обратная задачи кинематики

Теория: Прямая и обратная задачи кинематики.

Практика: написание программ, использующих прямую и обратную задачи кинематики.

Тема 3.4 Рабочая область манипулятора

Теория: понятие рабочей области манипулятора

Практика: определение рабочей области манипулятора. Организация рабочего пространства манипулятора

Тема 3.5 Рабочий инструмент манипулятора. Разновидности, назначение и принцип применения

Теория: принципы использования сменного рабочего инструмента манипулятора.

Практика: разработать программу для использования рабочего инструмента типа «кисть».

Тема 3.6 Управление манипулятором. Верхний и нижний уровни управления. Понятия «автоматизация», «система управления», «объект управления», «управляющий сигнал»

Теория: принципы работы и основных характеристики данных видов передач. Назначение и принцип работы редуктора.

Практика: сборка передач.

Тема 3.7 Выполнение простейших технологических операций при помощи манипулятора

Практика: реализация задачи помещения мячика в коробку при помощи манипулятора.

Тема 3.8 Реализация покрасочного робота

Практика: окраска поверхности заданной конфигурации при помощи манипулятора и рабочего инструмента «кисть».

Раздел 4. Интеллектуальные робототехнические системы и комплексы

Тема 4.1 1 Робототехнические контроллеры – устройство, разновидности, принципы программирования

Теория: разновидности контроллеров, их характеристики а примере контроллеров СМ-530, STM-32 и т.д.

Практика: провести сравнительный анализ имеющихся в наличии микроконтроллеров.

Тема 4.2 Робототехническая операционная система (ROS)

Теория: Робототехническая операционная система (ROS) – устройство, назначение, область применения, принципы работы

Практика: установка ROS, программирование для ROS, примеры программ.

Тема 4.3 Архитектура ROS – понятия «узел (node)», «поток (thread)» и т.д.

Теория: познакомить с основными объектами ROS.

Практика: использование объектов ROS в программах.

Тема 4.4 Программирование манипулятора с использованием ROS

Теория: программирование многозвенной системы в ROS.

Практика: разработка программы для управления многозвенной системой с использованием объектов ROS типа «node».

Тема 4.5 Принципы технического зрения. Библиотека технического зрения OpenCV

Теория: устройство, принцип действия и варианты использования системы технического зрения в робототехнике.

Практика: разработка программы по распознаванию контрастных объектов с использованием библиотеки OpenCV.

Тема 4.6 Использование лазерного дальномера (лидара).

Теория: устройство, принцип действия и варианты использования лазерного дальномера (лидара).

Практика: разработка программы с использованием лазерного дальномера для определения расстояния до предметов.

Тема 4.7 Программирование мобильного робота с лидаром.

Теория: принцип управления движением мобильного робота при помощи значений лидара

Практика: реализовать движение мобильного робота TurtleBot с объездом препятствий при помощи лидара

Раздел 5. Автономные транспортные системы

Тема 5.1 Навигация мобильного робота

Теория: понятие навигации робота. Основные принципы

Практика: принципы реализации различных алгоритмов навигации робота.

Тема 5.2 Инерциальные навигационные системы, коррекция движения

Теория: Инерциальные навигационные системы. Принцип действия и реализация на роботе.

Практика: программирование алгоритма движения робота с использованием инерциальной навигации.

Тема 5.3 Задача одновременной локализации и построения карты мобильным роботом (задача SLAM)

Теория: Понятие задачи картографирования помещения. Используемые алгоритмы и структуры данных.

Практика: программирование робота TurtleBot для решения задачи SLAM.

Раздел 6. Промышленные робототехнические системы и комплексы

Тема 6.1 Понятие «робототехнический комплекс»

Теория: робототехнический комплекс как система взаимодействующих роботов

Практика: привести примеры таких систем, исследовать характер взаимодействия роботов.

Тема 6.2 Роботизация процессов промышленного производства – общие принципы

Теория: общие принципы роботизации процессов промышленного производства

Практика: найти примеры роботизации промышленных процессов

Тема 6.3 Карты и схемы производственных процессов. Технологические карты производственных процессов

Теория: понятие карты технологического процесса.

Практика: составить карту технологического процесса. Проработать вопрос роботизации процесса

Тема 6.4 Роботизация цепочки технологических операций в производственном процессе

Теория: принципы роботизации цепочки операций. Организация роботизированного конвейера.

Практика: проработать вопрос роботизации производства с использованием конвейерных технологий

Тема 6.5 Взаимодействие нескольких робототехнических систем. Протоколы информационного обмена. Модели взаимодействия

Теория: принципы взаимодействия нескольких систем. Протоколы информационного обмена

Практика: организовать взаимодействие нескольких роботов по тайминговой и событийной моделям

Тема 6.6 Создание модели роботизированного производства

Практика: создание модели роботизированного производства с использованием всего набора компетенций, полученных в ходе данного курса.

5. Материально-техническое обеспечение программы

Занятия проводятся в специализированном кабинете IT-Куба.

Кабинет оборудован рабочим местом учителя и рабочими местами для обучающихся (на 12 человек).

Для организации работы центра «IT-куб» по направлению «Программирование роботов» необходимо следующее оборудование кабинета.

z'				
№ п/п	Наименование оборудования	Рекомендуемые краткие примерные технические характеристики	Ед. изм.	Рекомендуемое количество
1	Профильное оборудование			
1.1	Образовательный конструктор с комплектом датчиков	Образовательный набор должен быть предназначен для изучения основ разработки программируемых моделей автономных мобильных роботов В состав набора должно входить: комплект конструктивных элементов из пластика в количестве не менее 1000 шт., инструмент для работы с крепежными компонентами, сервопривод с встроенной системой управления, обеспечивающей обратную связь положению, скорости и нагрузке - не менее 4 шт., пульт управления - не менее 1 шт, датчик касания - не менее 1 шт., датчик цвета - не менее 1шт, датчик тактильносенсорный со светодиодным модулем - не менее 1 шт., камера с возможностью одновременного определения нескольких цветов - не менее 1 шт., аккумуляторная батарея - не менее 1 шт. В состав набора должен входить робототехнический контроллер - не менее 1 шт. Робототехнический контроллер должен обладать встроенным цветным ЖК экраном и встроенным инерционным датчиком. Робототехнический контроллер должен иметь не менее 12 портов для подключения внешних устройств и порт для установки карты памяти. В состав набора должен входить программируемый контроллер - не менее 1 шт. Программируемый контроллер должен представлять собой устройство, обеспечивающее возможность осуществлять разработку программного кода, используя инструментарий	шт.	5

		<p>сред разработки Arduino IDE.</p> <p>Программируемый контроллер должен обеспечивать аппаратную и программную совместимость с элементной базой, входящей в состав набора.</p> <p>Программируемый контроллер должен содержать следующие интерфейсы: цифровые и аналоговые порты - не менее 50шт, USB, US ART, I2C, SPI, ISP, Bluetooth, WiFi.</p> <p>Программируемый контроллер должен содержать интерфейс для подключения приводов и датчиков робототехнического набора- не менее 12 шт.</p>		
1.3	Образовательный набор по электронике, электромеханике и микропроцессорной технике	<p>Набор должен быть предназначен для проведения учебных занятий по изучению основ мехатроники и робототехники, практического применения электроники и схемотехники, а также наиболее распространенной элементной базы и основных технических решений, применяемых при проектировании и прототипировании различных инженерных, кибернетических и встраиваемых систем. В состав набора должны входить комплектующие и устройства, обладающие конструктивной, аппаратной и программной совместимостью друг с другом.</p> <p>В состав набора должен входить комплект конструктивных элементов из металла для сборки макета манипуляционного робота и комплект металлических конструктивных элементов для сборки макета мобильного робота.</p> <p>В состав набора должны входить привода различного типа: моторы с интегрированным или внешним датчиком положения - не менее 2шт, сервопривод большой - не менее 4шт, сервопривод малый - не менее 2шт, привод с возможностью управления в шаговом режиме - не менее 2шт. В состав набора должны входить элементы для сборки вакуумного захвата: вакуумная присоска - не менее 1 шт, электромагнитный клапан - не менее 1 шт, вакуумный насос - не менее 1шт.</p> <p>В состав набора должна входить элементная база для прототипирования: плата для безопасного прототипирования, комплект проводов различного типа и длины, комплект резисторов, комплект светодиодов, семисегментный индикатор, дисплей ЖК-типа, кнопки - не менее 5 шт, потенциометры - не менее 3шт, инфракрасный датчик - не менее 3шт, ультразвуковой датчик - не менее 3шт, датчик температуры - не менее 1 шт, датчик освещенности - не менее 1 шт, модуль Bluetooth - не менее 1 шт, модуль ИК-приемника - не менее 1 шт, модуль ИК-передатчика в виде кнопочного пульта управления - 1 шт, аккумулятор - не менее 1 шт, зарядное устройство - не менее 1 шт. В состав набора должен входить универсальный вычислительный модуль, представляющий собой базовую плату и платы расширения для сетевого взаимодействия и подключения силовой нагрузки.</p> <p>Базовая плата и платы расширения универсального вычислительного модуля должны обладать одновременной конструктивной, аппаратной и программной совместимостью друг с другом. Базовая плата универсального вычислительного модуля должна представлять собой программируемый контроллер в среде Arduino IDE или аналогичных свободно распространяемых средах разработки.</p> <p>Базовая плата должна обладать встроенными интерфейсами для подключения цифровых и аналоговых устройств, встроенными интерфейсами USB, UART, I2C, SPI, 1-wire TTL, Bluetooth, WiFi.</p> <p>Плата расширения должна обеспечивать возможность подключения универсального вычислительного модуля к сети посредством интерфейса Ethernet. Плата расширения должна обладать портами ввода-вывода для подключения цифровых и аналоговых устройств, интерфейс SPI и возможностью подключения внешней карты памяти. Плата расширения для подключения силовой нагрузки должна обеспечивать возможность прямого подключения внешней силовой нагрузки, а также регулируемой нагрузки посредством PWM интерфейса.</p> <p>В состав набора должен входить мультидатчик для измерения температуры и влажности окружающей среды - не менее 1шт. Мультидатчик должен обладать встроенным микроконтроллером (тактовая частота - не менее 16 МГц, шина данных - не менее 8 Кбайт), интерфейсами для подключения к внешним устройствам: цифровые и аналоговые порты, 1-wire TTL, разъем типа RJ.</p> <p>В состав набора должен входить программируемый контроллер, обеспечивающий возможность осуществлять разработку программного кода, используя инструментарий сред разработки Arduino IDE и Mongoose OS и языки программирования C/C++, JavaScript.</p> <p>Программируемый контроллер должен обладать портами для подключения цифровых и аналоговых устройств, встроенными программируемыми кнопками и электромеханическими модулями для ручного управления, встроенными программируемыми светодиодами для индикации рабочего режима, встроенными типа, кнопки - не менее 5 шт, потенциометры - не менее 3шт, инфракрасный датчик - не менее 3шт, ультразвуковой датчик - не менее 3шт, датчик температуры - не менее 1 шт, датчик освещенности - не менее 1 шт, модуль Bluetooth - не менее 1 шт, модуль ИК-приемника - не менее 1 шт, модуль ИК-передатчика в виде кнопочного пульта управления - 1 шт, аккумулятор - не менее 1 шт, зарядное устройство - не менее 1 шт.</p> <p>В состав набора должен входить универсальный вычислительный модуль, представляющий собой базовую плату и платы расширения для сетевого взаимодействия и подключения силовой нагрузки.</p> <p>Базовая плата и платы расширения универсального вычислительного модуля должны обладать одновременной конструктивной, аппаратной и программной совместимостью друг с другом.</p> <p>Базовая плата универсального вычислительного модуля должна представлять собой программируемый контроллер в среде Arduino IDE или аналогичных свободно распространяемых средах разработки. Базовая плата должна обладать встроенными интерфейсами для подключения цифровых и аналоговых устройств, встроенными интерфейсами USB, UART, I2C, SPI, 1-wire TTL, Bluetooth, WiFi.</p> <p>Плата расширения должна обеспечивать возможность подключения универсального вычислительного модуля к сети посредством интерфейса Ethernet. Плата расширения должна обладать портами ввода-вывода для подключения цифровых и аналоговых устройств, интерфейс SPI и возможностью подключения внешней карты памяти. Плата расширения для подключения силовой нагрузки должна обеспечивать возможность прямого подключения внешней силовой нагрузки, а также регулируемой нагрузки посредством PWM интерфейса.</p> <p>В состав набора должен входить мультидатчик для измерения температуры и влажности окружающей среды - не менее 1шт. Мультидатчик должен обладать встроенным микроконтроллером (тактовая частота - не менее 16 МГц, шина данных - не менее 8</p>	набор	5

		<p>Кбайт), интерфейсами для подключения к внешним устройствам: цифровые и аналоговые порты, 1-wire TTL, разъем типа RJ.</p> <p>В состав набора должен входить программируемый контроллер, обеспечивающий возможность осуществлять разработку программного кода, используя инструментальный сред разработки Arduino IDE и Mongoose OS и языки программирования C/C++, JavaScript.</p> <p>Программируемый контроллер должен обладать портами для подключения цифровых и аналоговых устройств, встроенными программируемыми кнопками и электромеханическими модулями для ручного управления, встроенными программируемыми светодиодами для индикации рабочего режима, встроенными интерфейсами USB, USART, I2C, SPI, 1-wire TTL, ISP, Ethernet, Bluetooth, WiFi.</p> <p>В состав набора должен входить модуль технического зрения , представляющий собой вычислительное устройство со встроенным микропроцессором (кол-во ядер - не менее 4шт, частота ядра не менее 1.2 ГГц, объем ОЗУ - не менее 512Мб, объем встроенной памяти - не менее 8Гб), интегрированной камерой (максимальное разрешение видеопотока, передаваемого по интерфейсу USB - не менее 2592x1944 ед.) и оптической системой.</p> <p>Модуль технического зрения должен обладать совместимостью с различными программируемыми контроллерами с помощью интерфейсов - 1-wire TTL, UART, I2C, SPI, Ethernet.</p> <p>Модуль технического зрения должен обеспечивать выполнение всех измерений и вычислений посредством собственных вычислительных возможностей встроенного микропроцессора.</p> <p>Модуль технического зрения должен обладать возможностью коммуникации с аналогичными модулями посредством шины на базе последовательного интерфейса с целью дальнейшей передачи результатов измерений группы модулей на управляющее вычислительное устройство, подключенное к данной шине.</p> <p>Модуль технического зрения должен обеспечивать настройки режимов работы - настройку экспозиции, баланса белого, цветоразностных составляющих, площади обнаруживаемой области изображения, округлости обнаруживаемой области изображения, положение обнаруживаемых областей относительно друг друга, машинное обучение параметров нейронных сетей для обнаружения объектов, форму и закодированные значения обнаруживаемых маркеров типа Aruco, размеры обнаруживаемых окружностей, квадратов и треугольников, параметров контрастности, размеров, кривизны и положения распознаваемых линий. В состав набора должно входить программное обеспечение для управления программируемыми моделями роботов в FPV-режиме посредством персонального компьютера и мобильных устройств на базе ОС Andorid или IOS.</p> <p>Программное обеспечение должно обеспечивать возможность управления мобильным роботом со встроенным манипулятором посредством графического интерфейса, включающим в себя набор кнопок и переключателей, джойстик, область для отображения видео с модуля технического зрения.</p> <p>Набор должен обеспечивать возможность изучения основ разработки программных и аппаратных комплексов инженерных систем, решений в сфере "Интернет вещей", а также решений в области робототехники, искусственного интеллекта и машинного обучения.</p> <p>В состав набора должно входить пособие по изучению основ электроники и схемотехники, решений в сфере "Интернет вещей", разработки и прототипированию моделей роботов. В состав набора должно входить пособие по изучению основ разработки систем технического зрения и элементов искусственного интеллекта.</p>		
1.4	<p>Образовательный набор для изучения многокомпонентных робототехнических систем и манипуляционных роботов</p>	<p>Образовательный набор должен быть предназначен для изучения робототехнических технологий, основ информационных технологий и технологий промышленной автоматизации, а также технологий прототипирования и аддитивного производства.</p> <p>В состав набора должны входить комплектующие и устройства, обладающие конструктивной, аппаратной и программной совместимостью друг с другом.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) Комплект конструктивных элементов из металла и пластика для сборки моделей манипуляционных роботов с угловой кинематикой, плоско-параллельной кинематикой, Delta-кинематикой. 2) Интеллектуальный сервомодуль с интегрированной системой управления - не менее 7шт. <p>Сервомодуль должен обладать интегрированной системой управления, обеспечивающей обратную связь или контроль параметров - положение вала, скорость вращения, нагрузка привода, а также обеспечивающей возможность последовательного подключения друг с другом и управления сервомодулями по последовательному полудуплексному асинхронному интерфейсу.</p> <ol style="list-style-type: none"> 3) Робототехнический контроллер, представляющий собой модульное устройство, включающее в себя одноплатный микрокомпьютер для выполнения сложных вычислительных операций, периферийный контроллер для управления внешними устройствами и плату расширения для подключения внешних устройств. Модули робототехнического контроллера должны обладать одновременной конструктивной, аппаратной и программной совместимостью друг с другом. <p>Робототехнический контроллер должен удовлетворять техническим характеристикам: кол-во ядер встроенного микрокомпьютера - не менее 4, тактовая частота ядра - не менее 1,2 ГГц, объем ОЗУ - не менее 512 Мб, наличие интерфейсов - SPI, I2C, 1-wire TTL, UART, PWM, цифровые - не менее 16 шт и аналоговые порты - не менее 8 шт для подключения внешних устройств, встроенный микрофон, а также WiFi или Bluetooth для коммуникации со внешними устройствами. Робототехнический контроллер должен обеспечивать возможность программирования с помощью средств языков C/C++, Python и свободно распространяемой среды Arduino GOE, а также управления моделями робототехнических систем с помощью среды ROS.</p> <ol style="list-style-type: none"> 4) Программируемый контроллер - не менее 1 шт. Программируемый контроллер должен представлять собой вычислительный модуль, обладающим цифровыми портами - не менее 8 шт и аналоговыми портами - не менее 16 шт, интерфейсами UART, I2C, SPI, TTL, а также модулем беспроводной связи типа Bluetooth или WiFi для создания аппаратно-программных решений и «умных/смарт»-устройств для разработки решений "Интернет вещей". 5) Плата расширения программируемого контроллера - не менее 1шт. Плата расширения должна обеспечивать возможность подключения универсального вычислительного 	набор	5

	<p>модуля к сети посредством интерфейса Ethernet. Плата расширения должна обладать портами ввода-вывода для подключения цифровых и аналоговых устройств - не менее 40 шт, интерфейс SPI и возможностью подключения внешней карты памяти.</p> <p>6) Модуль технического зрения, представляющий собой устройство на базе вычислительного микроконтроллера и интегрированной камеры, обеспечивающее распознавание простейших изображений на модуле за счет собственных вычислительных возможностей - не менее 1 шт;</p> <p>Модуль технического зрения должен обеспечивать возможность коммуникации с аналогичными модулями посредством шины на базе последовательного интерфейса с целью дальнейшей передачи результатов измерений группы модулей на управляющее вычислительное устройство, подключенное к данной шине.</p> <p>Модуль технического зрения должен обеспечивать возможность осуществлять настройку модуля технического зрения - настройку экспозиции, баланса белого, цветоразностных составляющих, площади обнаруживаемой области изображения, округлости обнаруживаемой области изображения, положение обнаруживаемых областей относительно друг друга.</p> <p>Модуль технического зрения должен обеспечивать возможность настройки на одновременное обнаружение не менее 10 различных объектов в секторе обзора, а также не менее 5 составных объектов, состоящих из не менее 3 различных графических примитивов.</p> <p>Модуль технического зрения должен обладать встроенными интерфейсами - USB, UART, 1-wire TTL, I2C, SPI для коммуникации со внешними подключаемыми устройствами.</p> <p>7) В состав набора должны входить цифровые модули, представляющие собой устройства на базе программируемого контроллера и измерительного элемента. Цифровой модуль должен обладать встроенным микроконтроллером (тактовая частота - не менее 16 МГц, шина данных - не менее 8 Кбайт), интерфейсами для подключения к внешним устройствам: цифровые и аналоговые порты, 1-wire TTL, разъем типа RJ. Цифровой модуль должен обеспечивать возможность коммуникации с аналогичными модулями посредством шины на базе последовательного интерфейса с целью дальнейшей передачи результатов измерений группы модулей на управляющее вычислительное устройство, подключенное к данной шине.</p> <p>В состав набора должно входить: цифровой модуль тактовой кнопки - не менее 3шт, цифровой модуль светодиода - не менее 3шт, цифровой модуль концевого прерывателя - не менее 3шт, цифровой модуль датчика цвета - не менее 1шт, цифровой модуль RGB светодиода - не менее 1 шт.</p> <p>8) В состав набора должны входить элементы для сборки вакуумного захвата: вакуумная присоска - не менее 1 шт, электромагнитный клапан - не менее 1 шт, вакуумный насос - не менее 1 шт.</p> <p>9) В состав набора должен входить учебный комплект, включающий в себя учебное пособие, набор библиотек трехмерных элементов для прототипирования моделей манипуляционных роботов, а также программное обеспечение для работы с набором. Программное обеспечение должно обеспечивать трехмерную визуализацию модели манипуляционного робота (с угловой, плоскопараллельной и дельта-кинематикой) в процессе работы, обеспечивать построение пространственной траектории движения исполнительного механизма манипуляционного робота, возможность задания последовательности точек для прохождения через них исполнительного механизма манипуляционного робота. Программное обеспечение должно функционировать, как в отдельности в виде среды моделирования, так и в режиме мониторинга в реальном времени при подключении модели манипулятора посредством робототехнического контроллера. Программное обеспечение должно обеспечивать возможность построения графиков заданных и текущих обобщенных координат манипуляционного робота, графиков значений скоростей и ускорения, графиков расчетных значений нагрузки. Программное обеспечение должно позволять задавать последовательность передвижений манипулятора посредством набора команд в блочно-графическом интерфейсе.</p> <p>Учебное пособие должно содержать материалы по разработке трехмерных моделей мобильных роботов, манипуляционных роботов с различными типами кинематики (угловая кинематика, плоско-параллельная кинематика, дельта-кинематика, SCARA или рычажная кинематика, платформа Стюарта и т.п.), инструкции по проектированию роботов, инструкции и методики осуществления инженерных расчетов при проектировании (расчеты нагрузки и моментов, расчет мощности приводов, расчет параметров кинематики и т.п.), инструкции по разработке систем управления и программного обеспечения для управления роботами, инструкции и методики по разработке систем управления с элементами искусственного интеллекта и машинного обучения.</p>		
--	--	--	--

1.5	Комплект для изучения операционных систем реального времени и систем управления автономных мобильных роботов	<p>Комплект для разработки и изучения моделей программируемых автономных мобильных роботов.</p> <p>Учебный комплект должен позволять разрабатывать блочно-модульную конструкцию мобильного робота. В состав мобильного робота должно входить:</p> <p>Привод ведущих колес - не менее 2шт. Привод должен представлять собой электромеханическую сборку на основе двигателя постоянного тока, редуктора, датчика положения вала, система управления привода должна обеспечивать возможность объединения приводов с помощью последовательного интерфейса, возможность задания параметров контуров управления, управление вращением привода по скорости и положению, контроль нагрузки.</p> <p>Программируемый контроллер - не менее 1 шт. Программируемый контроллер должен обладать интерфейсами - USB, UART, TTL, RS485, CAN для коммуникации с подключаемыми внешними устройствами, а также цифровыми и аналоговыми портами ввода/вывода.</p> <p>Одноплатный микрокомпьютер - не менее 1 шт. Одноплатный микрокомпьютер должен представлять собой устройство с архитектурой микропроцессора ARM, должен обладать не менее 2 вычислительными ядрами с тактовой частотой не менее 1ГГц.</p> <p>Лазерный сканирующий дальномер - не менее 1 шт. Лазерный сканирующий дальномер должен обеспечивать диапазон измерения дальности до объектов не менее 2.5 метров и сектор сканирования не менее 360 угловых градусов.</p> <p>Датчик линии - не менее 3 шт. Датчик должен обеспечивать детектирование линии на контрастном фоне и передавать данные в программируемый контроллер о ее наличии путем передачи аналогового сигнала, цифрового сигнала и путем передачи цифрового пакета данных.</p> <p>Датчика цвета - не менее 1 шт. Датчик должен различать цветовой оттенок расположенного рядом с ним объекта в RGB нотации и обеспечивать передачу данных в программируемый контроллер о значении каждого цветового канала в виде цифрового пакета данных.</p> <p>Массив ИК-датчиков - не менее 1 шт. Массив ИК-датчиков должен быть предназначен для отслеживания линии для движения мобильного робота. Массив должен содержать не менее 6шт ИК-датчиков, расположенных на одной линии.</p> <p>Система технического зрения - не менее 1шт. Система технического зрения должен обладать совместимостью с различными программируемыми контроллерами с помощью интерфейсов - TTL, UART, I2C, SPI, Ethernet.</p> <p>Система технического зрения должна обеспечивать возможность изучения основ применения алгоритмов машинного обучения и настройки параметров нейросетей.</p> <p>Система технического зрения должна обеспечивать функционал распознавания различных геометрических объектов по набору признаков, распознавания графических маркеров типа Ашсо и др, распознавания массивов линий и элементов дорожных знаков и разметки.</p> <p>Система управления мобильного робота должна позволять осуществлять анализ окружающей обстановки в процессе движения мобильного робота и динамическом изменении окружающей обстановки, осуществлять формирование карты локальной обстановки вокруг робота и локализация положения робота на карте, построение глобальной карты окружающего пространства. Система управления мобильного робота должна позволять осуществлять анализ плана/карты окружающего пространства, обнаружение окружающих объектов, автономное планирование маршрута и объезда статических и динамических препятствий. Система управления мобильного робота должна обеспечивать возможность разметку карты окружающего пространства на зоны с различными признаками, задаваемыми пользователем (зоны запрета для движения, ограничения скорости и т.п.). Система управления мобильного робота должна обеспечивать возможность задания точек и зон на карте окружающего пространства для автономного перемещения между ними. Система управления мобильного робота, включающая в себя подсистемы, такие как - система управления движением робота, система сбора и обработки сенсорной информации, система построения карты окружающего пространства и система навигации, должна быть реализована на базе программируемого контроллера и одноплатного микрокомпьютера, а также устройств, входящих в состав комплекта.</p> <p>В состав комплекта должно входить программное обеспечение для программирования в текстовом редакторе на подобии Arduino IDE, программировании с помощью скриптов на языке Python, разработки систем управления на основе ROS. Так же в состав комплекта должна входить виртуальная модель мобильного робота в виртуальном окружении для моделирования алгоритмов систем управления с помощью графической среды.</p>	набор	1
1.6	Лабораторный комплекс для изучения робототехники, 3D моделирования и промышленного дизайна	<p>Интерфейс подключения: USB Flash</p> <p>Калибровка платформы: Полуавтоматическая</p> <p>Количество сопел на печатающей головке: от 1 шт</p> <p>Минимальная толщина слоя: > 0.01 и < 0.05 мм</p> <p>Диаметр сопла: > 0.3 и < 0.5 мм</p> <p>Максимальная температура печатающей головки: > 250 град. С</p> <p>Охлаждение зоны печати: Двухстороннее</p> <p>Максимальная температура платформы для печати:< 150 град. С</p> <p>Тип платформы для печати: Подогреваемая съёмная на зажимах, фиксируемая на платформе</p> <p>Наличие закрытого корпуса: Нет</p> <p>Формат файлов для печати: GCODE</p> <p>Тип управления принтером: Панель управления с дисплеем на корпусе устройства</p> <p>Тип направляющих: конструкционный профиль</p> <p>Ручной 3D сканер.</p> <p>Точность сканирования: > 0.05 и < 0.1 мм</p> <p>Скорость сканирования, млн. точек/сек: > 2</p> <p>Формат сохранения результатов сканирования: vml, ply, obj, stl</p> <p>Возможность сканирования в цвете: Да</p> <p>Наличие сенсорного экрана: нет</p> <p>Длина и8В-провода:> 3 м</p> <p>Технология 3D-сканирования: Оптическая</p> <p>Загрузка пресетов (шаблонов) сканера: наличие</p> <p>Функции постобработки: Обрезка модели, Разделение модели на отдельные части,</p>	комплект	1

		Удаление лишних элементов, Удаление отверстий, создание фотореалистичной текстуры, сравнение 3D моделей между собой, измерение размеров моделей сечениями в ручном режиме, экспорт сечений в XLS Программное обеспечение для создания моделей методом фотограмметрии: наличие Управление поворотным столом по Wi-Fi: Да Минимальное расстояние сканирования: <25 см		
1.7	3D принтер профессиональный	Тип принтера: FDM, FFF материал (основной): PLA количество печатающих головок: не менее 1 рабочий стол: с подогревом рабочая область (XYZ): от 300x300x400 мм максимальная скорость печати: не менее 150 мм/сек минимальная толщина слоя: не более 20 мкм закрытый корпус: наличие охлаждение зоны печати: наличие	шт.	1
1.8	3D сканер ручной профессиональный	Сенсор не менее 1 шт. Технология сканера Оптическая Тип сканера Ручной Минимальное расстояние до объекта не более 100 мм. Разрешение сканирования до 768 векселей Скорость сканирования более 2 000 000 млн/сек Сенсорный экран Наличие Точность сканирования 0,072 - 0,26 мм. Цветное сканирование Наличие Генерация текстуры методом фотограмметрии Наличие Минимальный размер сканируемого объекта не более 100 мм Максимальный размер сканируемого объекта не менее 3000 мм Программное обеспечение на русском языке Наличие Поддерживаемые форматы экспорта файлов PLY, STL, OBJ, VMRL Длина USB провода не менее 3м Режим сглаживания модели Наличие Режим автоматического удаления лишних элементов Наличие Режим уменьшения полигональности модели Наличие Режим обрезки модели Наличие Режим выравнивания модели по плоскости Наличие Режим устранения дырок в модели Наличие Режим автоматического разделения модели на отдельные STL файлы Наличие Режим масштабирования модели Наличие Режим измерения размеров сечения модели плоскостью Наличие Экспорт сечений модели плоскостью Наличие Режим сравнения 3D моделей между собой Наличие Режим генерации плоской грани при обрезке Наличие Сохранение данных сканирования в файл (запись последовательности) Наличие Удаление кадров из последовательности Наличие Программа по фотограмметрии Наличие	шт.	1
1.9	Стол поворотный для 3D сканера	Поворотный стол для 3D сканирования и фотосъемки Диаметр поворотного стола не менее 600 мм Максимальная осевая нагрузка на поворотный стол не менее 150 кг Минимальный шаг поворота не менее 1 градус Управление по USB: наличие Управление по Wi-Fi: наличие Задание угла поворота для каждого шага: наличие Задание времени паузы между шагами: наличие Задание времени задержки перед стартом: наличие Регулировка скорости вращения: наличие Реверс вращения: наличие Металлический корпус наличие Штатив для 3D сканера, совместимый с позицией "3D сканер ручной профессиональный"	шт.	1
1.10	Четырёхосевой учебный робот- манипулятор с модульными сменными насадками	Учебный робот-манипулятор предназначен для освоения обучающимися основ робототехники, для подготовки обучающихся к внедрению и последующему использованию роботов в промышленном производстве. Количество осей робота манипулятора - четыре. Перемещение инструмента в пространстве заднего и переднего плеч манипулятора должно управляться шаговыми двигателями. Напряжение питания шаговых двигателей не более 12 В. Серводвигатель четвертой оси должен обеспечивать поворот инструмента. Угол поворота манипулятора на основании вокруг вертикальной оси не менее 180 градусов. Для определения положения манипулятора при повороте вокруг вертикальной оси должен использоваться энкодер. Угол поворота заднего плеча манипулятора не менее 90 градусов. Угол поворота переднего плеча манипулятора не менее 100 градусов. Для определения положения заднего и переднего плеч манипулятора должен использоваться гироскоп. Угол поворота по четвертой оси не менее 180 градусов. Должна быть возможность оснащения сменными насадками (например, держатель карандаша или фломастера, присоска с серводвигателем, механическое захватное устройство с серводвигателем, устройство для лазерной гравировки или устройство для 3В-печати). Минимальная комплектация сменными насадками: пневматический захват (присоска), механический захват, насадка держатель для карандаша/маркера/ручки, насадка переходник для крепления совместимых конструктивных деталей и конструкций, насадка лазерной гравировки, насадка 3В-печатн (для работы с пластиком PLA с диаметром нити 1,75 мм). Должен быть оснащен сервоприводом для пневматического и механического захватов, обеспечивающим вращение захваченного объекта во время перемещения, поворот перемещаемого объекта вокруг вертикальной оси. Для обеспечения функционирования пневматического захвата должен быть оснащен встроенной в корпус манипулятора помпой.	шт.	1

		<p>Должна быть возможность подключения дополнительных устройств (например, транспортера, рельса для перемещения робота, пульта управления типа джойстик, камеры машинного зрения, оптического датчика, модуля беспроводного доступа). Робот-манипулятор должен обеспечивать перемещение насадки в пространстве, активацию насадки, возможность получения сигналов от камеры и датчиков, возможность управления дополнительными устройствами.</p> <p>Материал корпуса - алюминий. Диаметр рабочей зоны (без учета навесного инструмента и четвертой оси) не менее 350 мм. Интерфейс подключения - USB.</p> <p>Должен иметь возможность автономной работы и внешнего управления. Для внешнего управления должен быть предусмотрен пульт, подключаемый к роботу по Bluetooth.</p> <p>Управляющий контроллер должен быть совместим со средой Arduino.</p> <p>Управляющий контроллер совместим со средой программирования Scratch и языком программирования C.</p> <p>Должен обеспечивать поворот по первым трем осям в заданный угол и на заданный угол, поворот по четвертой оси на заданный угол, движение в координаты X, Y, Z, перемещение на заданное расстояние по координатам X, Y, Z, передачу данных о текущем положении углов, передачу данных о текущих координатах инструмента.</p> <p>Должен поддерживать перемещение в декартовых координатах и углах поворота осей, с заданной скоростью и ускорением.</p> <p>Типы перемещений в декартовых координатах: движение по траектории, движение по прямой между двумя точками, перепрыгивание из точки в точку (перенос объекта). Корпус должен быть в защищенном исполнении (класса не ниже IP20).</p>		
2	Компьютерное оборудование			
2.1	Ноутбук Тип 2	<p>Форм-фактор: ноутбук; Жесткая, неотключаемая клавиатура: наличие; Диагональ экрана: не менее 15,6 дюймов; Разрешение экрана: не менее 1920x1080 пикселей; Количество ядер процессора: от 4; Количество потоков: от 8, Базовая тактовая частота процессора: не менее 2,4 ГГц, Максимальная тактовая частота процессора: не менее 4,1 ГГц, Кэш-память процессора: от 8 Мб, Объем оперативной памяти: от 8 Гб; Объем поддерживаемой оперативной памяти (для возможности расширения): не менее 24 Гбайт; Объем накопителя HDD: от 1 Тб (или SSD: от 256 Гб); Дискретная видеокарта: наличие Объем памяти видеокарты: не менее 6 Гб Тип памяти видеокарты: не хуже GDDR6 Время автономной работы от батареи: не менее 3 часов; Вес ноутбука с установленным аккумулятором: не более 2,4 кг; Внешний интерфейс USB стандарта не ниже 3.0: не менее двух свободных. Внешний интерфейс LAN (в случае отсутствия на корпусе, предоставлять Ethernet адаптер USB-RJ-45); Наличие модулей и интерфейсов: HDMI; Беспроводная связь Wi-Fi: наличие с поддержкой стандарта IEEE 802.11n, или современнее; Web-камера: наличие; Русская раскладка клавиатуры: наличие; Манипулятор "мышь": наличие; Предустановленная операционная система с графическим пользовательским интерфейсом, обеспечивающая работу распространенных образовательных и общесистемных приложений: наличие</p>	шт.	13
2.2	МФУ (принтер, сканер, копир) тип 1	<p>Набор функций: принтер/сканер/копир; СНПЧ в составе устройства или СНПЧ совместимая с МФУ в комплекте поставки; Печать цветных изображений: требуется; Максимальный формат печати: А3, с максимальным разрешением печати: не хуже 4800x1200dpi; Скорость печати: не менее 15 стр/мин; Функция автоматической двусторонней печати - наличие; Функция печать без полей: наличие; Функция беспроводного подключения, как минимум WiFi и AirPrint: наличие; Дисплей для отображения информации: наличие; Поддержка ОС Windows, Mac OS, iOS, Android: наличие; Интерфейсы подключения USB, RJ45: наличие</p>	шт.	1
3	Презентационное оборудование			
3.1	Интерактивный комплекс с вычислительным блоком и мобильным креплением	<p>Интерактивный комплекс с вычислительным блоком и мобильным креплением должен соответствовать следующим техническим требованиям: Размер диагонали: не менее 74 дюймов; Разрешение экрана по горизонтали: не менее 3000 пикселей; Разрешение экрана по вертикали: не менее 2100 пикселей; Поддержка разрешения 3840x2160 пикселей (при 60 Гц): да; Наличие встроенной акустической системы: да; Количество точек касания: не менее 20; Высота срабатывания сенсора от поверхности экрана: не более 3 миллиметров; Время отклика сенсора касания: не более 10 миллисекунд; Встроенные функции распознавания объектов касания: да; Количество поддерживаемых стилусов одновременно: не менее 2; Возможность подключения к сети Ethernet проводным способом: да; Возможность подключения к сети Ethernet беспроводным способом (Wi-Fi): да; Возможность использования ладони в качестве инструмента стирания: да; Наличие интегрированного датчика освещенности для автоматической коррекции яркости подсветки: да; Наличие функции беспроводной передачи изображения с устройств на базе ОС Windows: да;</p>	шт.	1

		<p>Наличие функции беспроводной передачи изображения с устройств на базе ОС MacOS: да;</p> <p>Наличие функции беспроводной передачи изображения с устройств на базе ОС iOS: да;</p> <p>Наличие функции беспроводной передачи изображения с устройств на базе ОС Android: да;</p> <p>Возможность удаленного управления и мониторинга: да;</p> <p>Наличие крепления в комплекте: да;</p> <p>Наличие слота на корпусе для установки дополнительного вычислительного блока: да;</p> <p>Максимальный поддерживаемый объем оперативной памяти дополнительного вычислительного блока: не менее 8 Гб;</p> <p>Максимальный поддерживаемый объем накопителя дополнительного вычислительного блока: не менее 128 Гб;</p> <p>Разъем для подключения дополнительного вычислительного блока с контактами электропитания вычислительного блока от встроенного блока питания интерактивного комплекса и контактами для подключения цифрового видеосигнала и USB для подключения сенсора касания: наличие;</p> <p>Производительность процессора дополнительного вычислительного блока (значение показателя «CPU Mark» по тесту «Desktop CPU Performance» https://www.cpubenchmark.net/desktop.html или по тесту «Laptop & Portable CPU Performance» https://www.cpubenchmark.net/laptop.html): не менее 7000 единиц;</p> <p>Разрешение на выходе видеоадаптера вычислительного блока при работе с интерактивным комплексом: не менее 3840 x 2160 пикселей при 60 Гц;</p> <p>Наличие у дополнительного вычислительного блока беспроводного модуля Wi-Fi не ниже 802.11 a/b/g/n/ac;</p> <p>Максимальный уровень шума при работе дополнительного вычислительного блока: не более 30 дБ А;</p> <p>Наличие в комплекте мобильного металлического крепления, обеспечивающего возможность напольной установки интерактивного комплекса, с передвижной колесной базой и возможностью фиксации колес для исключения произвольного движения;</p> <p>Предустановленная операционная система с графическим пользовательским интерфейсом, обеспечивающая работу распространенных образовательных и общесистемных приложений: наличие;</p> <p>Функция графического комментирования поверх произвольного изображения, в том числе от физически подключенного источника видеосигнала: наличие;</p> <p>Интегрированный в пользовательский интерфейс функционал просмотра и работы с файлами основных форматов с USB- накопителями или сетевого сервера: наличие;</p> <p>Интегрированные средства, обеспечивающие следующий функционал:</p> <ul style="list-style-type: none"> — создание многостраничных учебных занятий с использованием медиаконтента различных форматов, — создание надписей и комментариев поверх запущенных приложений, — распознавание фигур и рукописного текста (русский, английский языки), — наличие инструментов рисования геометрических фигур и линий. <p>Встроенные функции:</p> <ul style="list-style-type: none"> — генератор случайных чисел, — калькулятор, — экранная клавиатура, — таймер, — редактор математических формул. <p>Электронные математические инструменты:</p> <ul style="list-style-type: none"> — циркуль, — угольник, — линейка, — транспортир. <p>Режим «белой доски» с возможностью создания заметок, рисования, работы с таблицами и графиками: наличие.</p> <p>Импорт файлов форматов: PDF, PPT, PPTX</p>		
4	Дополнительное оборудование			
4.1	Доска магнитномаркерная настенная	Тип: полимерная, сухостирасмая	шт.	1
4.2	Флипчарт магнитномаркерный на треноге	Размер рабочей области: не менее 700x1000 мм, тип опоры: тренога	шт.	1
4.3	Комплект кабелей и переходников	Кабели, переходники для подключения и коммутации оборудования; сетевой удлинитель для подключения оборудования к сети электропитания и др. (по выбору)	комплект	1
4.4	Учебная и методическая литература	Для реализации образовательных программ	комплект	1
4.5	Комплект комплектующих и расходных материалов	Для реализации образовательных программ	комплект	1
5	Мебель			
5.1	Комплект мебели	Учебная мебель: столы, стулья (кресла), пуфы мебель для педагога: стол, стул (кресло), системы хранения: тумбы, шкафы, стеллажи (по выбору)	комплект	1

6. Кадровое обеспечение программы

Согласно Профессиональному стандарту «Педагог дополнительного образования детей и взрослых» по данной программе может работать педагог дополнительного

образования с уровнем образования и квалификации, соответствующим обозначениям таблицы пункта 2 Профессионального стандарта (Описание трудовых функций, входящих в профессиональный стандарт), а именно: коды А и В с уровнями квалификации 6.

Педагог, имеющий высшее или среднее профессиональное образование, профиль которого соответствует направленности дополнительной общеразвивающей программы; педагогическое образование и курсы переподготовки, соответствующие направленности дополнительной общеразвивающей программы, обладающий ИКТ-компетенцией.

7. Итоговая аттестация обучающихся

Форма и содержание итоговой аттестации

Итоговая аттестация проводится в форме защиты проекта с самостоятельной разработкой и постройкой робота, выполненного в последнем полугодии. Итоговая работа демонстрирует умения реализовывать свои замыслы, творческий подход в выборе решения, умение работать с робототехническим конструктором, средой программирования, литературой. Тему итоговой работы каждый учащийся выбирает сам, учитывая свои склонности и возможности реализовать выбранную идею. Выполнение итоговой работы оценивается по пятибалльной системе по следующим параметрам.

Описание критериев

«зачет»/«отлично»- ученик самостоятельно выполняет все задачи на высоком уровне, его работа отличается оригинальностью идеи, грамотным исполнением и творческим подходом.

«зачет»/«хорошо» -ученик справляется с поставленными перед ним задачами, но прибегает к помощи преподавателя. Работа выполнена, но есть незначительные ошибки.

«зачет»/ «удовлетворительно»- ученик выполняет задачи, но делает грубые ошибки (по невнимательности или нерадивости). Для завершения работы необходима постоянная помощь преподавателя.

«незачет»/ «неудовлетворительно»- ученик отказывается выполнять работу. Система оценок в рамках промежуточной аттестации предполагает пятибалльную шкалу с использованием плюсов и минусов: «5»; «5-»; «4+»; «4»; «4-»; «3+»; «3»; «3-»; «2» Система оценок в рамках итоговой аттестации предполагает пятибалльную шкалу в абсолютном значении: «5» - отлично; «4»- хорошо; «3» - удовлетворительно; «2»- неудовлетворительно.

8. Список литературы

1. Шереужев М.А. Промробоквантум (Тулкит). М., 2019.
2. Siciliano, Bruno. Handbook of Robotics. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2008.
3. Юревич Е.И. Основы робототехники. 2-е издание. СПб, БХВ, 2005 г.

Интернет-источники

1. Некоммерческий информационный сайт ПРОРОБОТ.РУ //http:// www.prorobot.ru
2. Официальный сайт Всероссийского Учебно-Методического Центра Робототехники //http://фгос-игра.рф
3. Официальный сайт кампании LEGO Education //http:// [education.lego.com /ru](http://education.lego.com/ru)
4. Официальный сайт Программы «Робототехника» //http://www.russianrobotics.ru