



Учебные среды для обучения программированию: обзор и методические аспекты использования



Тараканова Елена Николаевна к.п.н., доцент кафедры ИКТ в образовании, tarelena13@gmail.com Самара, 2018



XXI век – время перемен...









Заседание Совета по науке и образованию

Качество инженерных кадров становится одним из ключевых факторов конкурентоспособности государства и, что принципиально важно, основой для его технологической, экономической независимости.

В.В. Путин



23 июня 2014 г. Москва, Кремль









Учитель – профессия дальнего действия, главная на Земле... Р. Рождественский











Внеурочная деятельность

Ы	Концепция
oro onehu	федеральных
втор	образовательных
9	стандартов общего
6	образования
5	
F	просвещение
9	D
	0

Внеурочная деятельность – составная часть учебно– воспитательного процесса школы, одна из форм организации свободного времени школьников

Кружки по программированию, конструированию, моделированию, техническому творчеству и др.





Возможности



















Направление: конструирование, моделирование



http://ldd.lego.com/ru-ru/download





Направление: конструирование, моделирование



Разработка поэтажных планов — проще не бывает

Floorplanner — это самый простой и привлекательный на вид способ разрабатывать интерактивные поэтажные планы и предоставлять к ним общий доступ через Интернет. Если вы переезжаете в новый дом,

Превосходные объекты

недвижимости

Будучи наст	🛞 Скриншот сохранен	≪ ∦
профессион	В ваш Dropbox был добавлен с	сриншот.

http://floorplanner.com/





Направление: конструирование, моделирование



http://www.sketchup.com/



Направление: программирование



https://piktomir.ru



8

X



Направление: программирование



















Направление: программирование



http://pencilcode.net/



Направление: программирование

		1 D I 8 7 m				5 i =	I ×					1	• 3 C	0 🕅	U U	¥ <mark>2</mark>	25	+				x
← → С ① Не защищено block	ly.ru/code/index.html?la	ng=ru											☆	•	₽		ø	۵	J.	π	Θ	:
Blockly.Ru > Среда программ	ирования Blockly																			Рус	ский ▼	
Блоки JavaScript	Python PHP	Dart	XML																	î		
Логические повторить (10	раз			• •	+		• •		• •		• •	+	• •	+	+	+	• •	+	+	•	• •	
Математика выполнить	· · · · · · · · ·			• •	*	• •	• •	•	• •	•	• •	•	• •	•	•	*	• •	•	•	• •	• •	
Текст и и и и и				• •	+	• •	• •				• •		• •		+	+	• •		+		• •	
Списки повторять, пока				• •	+	• •	• •		• •	•	• •	•	• •	•	+	+	• •	+	+	• •	• •	• •
Выполнить				• •	•	• •	• •	•		•	• •	•	• •	•	•	•	• •	•	•		• •	
Функции					+	• •	• •		• •			*			+	+	• •	+	+	• •		• •
цикл по 🚺 от (1 до (10 с ш	агом (1		• •	+	• •	• •	•	• •	•	• •	*	• •	*	*	+ ·	• •	+	*	• •	• •	•
выполнить															+		• •	•				
	мента 🚺 в списке				+	• •	• •		• •		• •	٠	• •		+	+	• •	+	+	• •	• •	
выполнить				• •	•	• •	• •	•	• •	•	• •	•	• •	•	•	*	• •	•	•	• •	• •	
				• •	+	• •					• •	•	• •	÷	+	+	• •	÷	+			
выйти из 🕤 цикл	a s a a a a			• •	+	• •	• •	•	• •	*	• •	*	• •	•	+	+	• •	+	+	•	• •	· • •
				• •	*	• •	• •	•	• •	•	• •	*	• •	•	•	*	• •	•	•	• •	• •	
a series and a series of the					+	• •	• •								+	+	• •	÷	+	•	• •	, .
				• •	*	• •	• •	•	• •	•	• •	•	• •	•	•	*	• •	*	•	• •	• •	

http://blockly.ru



Blockly-игры



<u>https://blockly-games.appspot.com/</u>

Blockly-игры

/M3 (▲N (■N (■F (■C (■C	E E E E E	
← → C f https://blockly-games.appspc	t.com/maze?lang=ru&level=6&skin=0	tz 🐉 🍠 🚸 ≡
Игры Blockly : Лабиринт	6 000 10	Русский 🔹 😋 🦞 🔹
У вас осталось 4 блоков. Вапустить Программу	Шагнуть вперед повернуть Напево О • повернуть Направо О • повторять, пока не выполнять выполнять	

Blockly-приложения



Blockly-приложения

		☆ 💼	
Blockly.Ru > Приложения > График En			
	Математика Переменные Логические квадратный корень квадратный корень т віпт чётное Вlockly.Ru > Приложения > Черепаха Кит		
		Черепашка Цвет Логические Циклы Математика	переместить вперёд на (10) повернуть направо на (90) установить ширину (1) поднять перо скрыть черепашку напечатать (")"

Blockly-приложения





Направление: программирование



http://scratch.mit.edu/







III заочная Международная Scratchолимпиада по креативному программированию 2019

ROBBO	+7(812) 309-06-86 РОББО Клуб Продукты РОББО 🗸 О проекте 🗸 Купить 🗸
	Партнеры -> Scratch-Олимпиада ФестивальРОББО
	CCDATCU
	SURAILH
	olympiad 2019
	#ScratchОлимпиада
III заочная Междуна программированик	родная Scratch-Олимпиада по креативному 2019 года
Сайт Олимпиады 2019 года — wwv	v.creativeprogramming.org
Итоговый протокол Олимпиады 2018	з года Мможно прочитать по этой ссылке.
Scratch-Олимпиада 2019 года пров	одится дистанционно и бесплатно
Обсуждение вопросов оргкомитета в	ы можете прочитать в нашей группе BonpocыScratchОлимп в мессенджере WhatsApp
РОББО [™]	HUMAN DEVELOPMENT TOOLS
	московский городской университет ипу
е 😹 нот 🗾 🎽	ИНИЦИАТИВ
	http://robbo.ru/o



Направление: программирование



http://www.alice.org/index.php



это инновационная 3D-среда программирования, которая позволяет легко создавать анимацию, интерактивные игры или видео.



Немного о среде Alice...

Языки программирования в среде Alice



СМЕНА ЯЗЫКА В НАСТРОЙКАХ ALICE (EDIT -> PREFERENCES)

Установка Alice

"Downloads" (загрузки) Сайт проекта www.alice.org Яндекс 📫 🖉 www.alice.org/index.php Перевести 60 🗸 С 💫 🖓 🖓 1 🗑 3 🚺 🔹 ≼×Ретро FM ▼ An Educational Software that computer programming in a **About Alice** Teaching Community (Блокировать... Downloads 0 O Get Alice 3.1 O Get Alice 2.3 O Alice 3 License World.my first animation O Alice 2 License orld.my first animation No parameters **O Sound Library** Serious Programming in ()ne] for Alice 2.x and 3.X O Model Gallery for The Alice Pr Alice 3 Resources Alice 3.x O Object Gallery for Alice 2.x Alice 3 Alice How-to Guide O Alice 3.x Archive O Alice 2.x Archive
Создание виртуального мира в Alice

ЭТАПЫ

- Разработка сценария (или истории);
- Покадровая детализация сценария или Раскадровка (представляем сценарий в виде последовательности кадров);
- Написание программы;
- Тестирование и отладка (запуск программы на выполнение и исправление найденных ошибок).



Этап 1. Разработка сценария

Сценарий делает анимацию осмысленной.

Сценарий – это история, представленная в виде проблемы, требующей решения, или задачи, требующей выполнения.

Примеры:

- Процесс, требующий моделирования.
- Обучающий урок.
- Анимированная история.
- Игра.

Этап 2. Покадровая детализация



Представляем сценарий в виде последовательности кадров

Этап 3. Написание программы



Программный код в Alice представляет собой список инструкций (действий), которые будут выполняться при запуске программы.

Программа – алгоритм, записанный на языке программирования.

Алгоритм – это список команд (действий), позволяющих решить поставленную задачу.

Этап 4. Тестирование и отладка

Запуск программы на выполнение и исправление найденных ошибок.

Желательно как можно чаще запускать программу, это упрощает процесс исправления ошибок.





Интерфейс среды

Дерево объектов

Для позиционирования объектов





Выбрать один из объектов, например, new_Teen (подросток). Появится окно настройки свойств данного объекта.





Все объекты:

- имеют 3D координаты по осям x, y и z;
- имеют центр, где пересекаются оси системы координат этого объекта (обычно центр масс);
- имеют составные части, которые могут двигаться;
- двигаются относительно своего центра;
- могут быть расположены передвижением осей.







Интерфейс среды









https://sites.google.com	n/site/aliceikto/nasa-masterskaa 🤍 C 🗿 🦊 🥹 🔌 👰
Основные понятия ОС	ОП О среде Аlice Галерея объектов О нас
О проекте	Инструкция по установке
Практические занятия	
 Занятие 1. 1.1. Стартовая 	Среда программирования Alice (все версии) является бесплатной и доступна для загрузки на официальном сайте разработчика,
1.2. Поограмма	компании Oracle, посвященном этой среде <u>nttp://www.ance.org/index.prp</u> .
1.3. Задание	
▼ Занятие 2	
2.1. Оператор do together	 Операционная система: Windows XP, Vista, Windows 7, Windows 8, Mac OSX (Leopard, Snow Leopard, Lion, Mountain Lion) или Linux. 1 Гб оперативной памяти (2 ГБ или более).
2.2. Оператор if	3. VGA видеокарта (32 бит) с разрешением не менее 1024х768 (видеокарта с поддержкой 3D дает более высокую
2.3. Задание	производительность).
🔻 Занятие З	4. Звуковая карта: Совместимая с DirectX 9.0c.
3.1. Создание сцены	5. Свободное место на жёстком диске: 1.2 Гб.
3.2. Линейный алгоритм	Java JDK:
3.3. Цикл count	Установщик Alice использует Java JDK (Java SE Development Kit). Если при установке возникает необходимость наличия Java JDK, то
3.4. Задание	нужно обратиться к инструкции по загрузке и установке JDK перед загрузкой и установкой Айсе на официальном сайте разработчика
* Janatue 4	nttp://neip_alice_org. При расоте в сетевои системе за решением даннои проопемы неооходимо соратиться к системному администратору.
4.2. Цикл For each	Загрузка и установка Alice 3.1.
4.3. Задание	Для загрузки продукта необходимо перейти по адресу <u>http://www.alice.org/index.php</u> . Далее нужно выбрать в меню вкладку "Downloads"
Эанятие 5	(загрузки), и в появившейся колонке выбрать версию продукта, необходимую для использования, как показано на рис. 1.
Занятие 6	
Ванятие 7	An Educational Software that teaches students
Материалы	computer programming in a 3D environment
Инструкция по	 About Alice Downloads Teaching Community Publications
установке	e Get Alice 3.1
Полезные ресурсы	o get Alice 2.3
оправочник	○ Alice 3 License
События	O Alice 2 License
Экспо-Волга 2013	o Souria Library to
	Alice 3.x
	The Alice Pr Object Gallery for Alice 3 Resources Alice News and N
	Alice 2.x
	Alice 2.x • Alice 3.x Archive Alice 3 • Alice 3.x Archive Alice 3

Tours propher an 107 05 stand

nttps://sites.googie.com/s	ite/aliceikto/3-3-rere 🗸 😋 🗸 😕 🚀 😕					
Основные понятия Об	ОП О среде Аlice Галерея объектов О нас					
О проекте	3.3. Цикл count					
Практические занятия						
 Занятие 1. 1.1. Стартовая 	Введение в сюжет оператора «count»					
сцена 1.2. Программа	Для начала определимся, что же такое оператор цикла «count».					
 Занятие 2 2.1. Оператор do together 2.2. Оператор if 2.3. Задание Занятие 3 1. Создание сцены 3.2. Линейный алгоритм Занятие 4 Цикл While 	 «Count» – циклический оператор, предназначенный для выполнения одних и тех же процедур или функций п раз, причем п может быть, как и целым, так и дробным числом (с помощью дробного числа можно задать выполнение цикла на треть, на половину и т.д.). «Count» находится в нижней панели управления (рис. 23). 					
 4.2. Цикл For each in 4.3. Задание Занятие 5 Занятие 6 Занятие 7 	With UFO Control and Control Procedures procedures Proced					
Материалы	Рис. 23. Выбор оператора «count» Итак, внедрим данный оператор в наш сюжет. Для этого перетащим его в окно редактирования кода. Сделаем так, чтобы					
Инструкция по	тарелка сначала поднималась вверх, зависала на мгновение, еще поднималась и улетала. Для этого в оператор «count»					
Инструкция по установке	тарелка сначала поднималась вверх, зависала на мгновение, еще поднималась и улетала. Для этого в onepatop «count»					

https://sites.google.com/s	ite/aliceikto/5-1-podprogrammy/5-1-5 🛛 🗸 🖓 🖗 🖉							
Основные понятия ОС	О среде Alice Галерея объектов О нас							
О проекте	<u>5.1. Подпрограммы</u> >							
Практические	5.1.5 Создание собственной процедуры							
1.1. Стартовая сцена	<u>5.1.1. Настраивание рабочей среды для дальнейшей работы</u>							
1.2. Программа	5.1.2. Shakumer bu Chipolegyphon aucripakulien							
1.3. Задание	5.1.3. Tradeator Cospannia Convertia							
▼ Занятие 2	5.1.4. UCRONESOBAHHE REQUERTED A CONTRACTION OF THE STATE							
2.1. Оператор do together	<u>5.1.5 Создание сооственнои процедуры</u> <u>5.1.6. Объявление собственной процедуры</u>							
2.2. Оператор if	5.1.7. Добавление процедуры в myFirstMethod							
2.3. Задание	5.1.8 Редактирование процедуры							
• Занятие 3	5.1.9 Программирование совокупности действий Панды и Кролика							
3.1. Создание сцены								
3.2. Линейный алгоритм	Панда и Кролик вместе совершают прыжки (2 раза). Для этого мы создадим свою процедуру.							
3.3. Цикл count 3.4. Задание	Для начала создадим процедуру для Кролика.							
▼ Занятие 4								
4.1. Цикл While 4.2. Цикл For each	в приведенном коде кролик и панда движутся вверх и вниз, моделируя прыжок. Эти повторяющиеся деиствия, которые могут выполнять все объекты, вынесем в отдельную процедуру. Встроенные особенности редактора кода							
in								
4.3. Задание								
• Занятие 5								
5.1. Подпрограммы	Редактор кода обладает несколькими встроенными особенностями, понимание которых необходимо при							
5.2. Задание 5.2. Задание	объявлении процедуры. По умолчанию, когда открывается редактор кода, отображается вкладка mvFirstMethod							
Занятие 6								
занятие /	(pric. +).							
Материалы								
Инструкция по установке								
Полезные ресурсы								

https://sites.google.com/site	e/aliceik	to/spravocnik			⊤ Ci	Q	+	0	1	9 =
Основные понятия ООП О среде Alice Галерея объектов О нас										
О проекте	Сп		,							
Практические	CII		•							
занятия	На ст	ранице расположена сп	равочная информация по с	танлартным процедурам и функциям	испол	зуемь	ым в со	реле		
• Занятие 1.	Alice.	panniqo paononona on	pape man impopmaquin ne e		, 1011071	50,0112		одо		
1.1. Стартовая сцена										
1.2. Программа			г	Іроцедуры						
1.3. Задание	Про	јелура в Аlice – это лей		однить объект (метод подпрограмма	измено	ющае	свойс	тва		
▼ Занятие 2	объек	ста) например переме	цение поворот наклон и т	л	VISINCHIA	ющал	CDOMC	i ba		
2.1. Оператор do		inal, nanprinop, nopolioi		.						
together										
2.2. Onepatop if	кате	гория "position"		I						
Z.S. Задание	No	Наименование	Описание	Параметры						
3.1. Создание		процедуры	процедуры	- apano (por						
сцены		1 1 1 1	1 1 001							
3.2. Линейный	1	move	двигаться	"direction" - направление (LEFT,						
алгоритм				RIGHT, FORWARD, BACKWARD)						
3.4. Задание				"amount" – расстояние, на						
• Занятие 4				которое переместится объект						
4.1. Цикл While				(0.125-8.0)						
4.2. Цикл For each	_									
in .	2	movelloward	двигаться в сторону	" target" - цель(объект) к которой						
4.3. Задание				перемещается объект						
5 1. Попрограммы				"amount" - расстояние на которое						
5.2. Задание				объект переместится к заданной						
• Занятие 6				цели(объекту)						
6.1. Переменные	2	moveAwayEram	070ŬTU 07							
6.2. Задание	3	moveAwayFrom	01001001	пагует - цель(объект) от которои						
▼ Занятие 7				перемещается обрект						
??? .7.1				"amount" - расстояние на которое						
??? .7.2				объект переместится от заданной						
7.3. Задание	1			цели(объекту)						



Кибернетический конструктор TRIK

ТРИК КОНСТРУКТОР ТЯК научим изобретать будущее

Детали ТРИК **совместимы** с «совметалконструктором»

Контроллер ТРИК совместим с большинством робототехнических конструкторов.

• Базовая тележка

• Различные проекты

Робофутболист

Джонни

Минотавр

ТРИК КОНТРОЛЛЕР TRIK

Контроллер ТРИК совместим с большинством робототехнических конструкторов.

-3 процессора -гироскоп -акселерометр -динамик -дисплей -Wi-Fi -диод -кнопки

трик Программное сопровождение – **TRIK Studio**

научим изобретать будущее

- визуальная среда программирования роботов,
- распространяется бесплатно,
- работает под Windows и под Linux,
- имеет русскоязычный интерфейс,
- позволяет проводить имитационное моделирование(!).

С использованием 2D-модели даже при отсутствии робототехнического набора можно организовать пропедевтический курс робототехники!

Авторским коллективом ООО «Кибернетические технологии» разработаны и размещены в свободном доступе:

- пакет лабораторных работ,
- комплект мультимедийных презентаций.

Материалы проходят апробацию на базе Санкт– Петербургского городского центра школьной робототехники (руководитель С.А. Филиппов, разработчик И.Ю. Широколобов).

http://blog.trikset.com

ТРИК Методическое сопровождение

← → C A https://stepik.org/course/462/syllabus	९ 🛧 😐 🛡 🔣 🎯 🛆 🗾 🖊 😝 :
စာ stepik Каталог Мои курсы Создать - Q Поиск по курсу	Русский - ЕН Елена Николаевна (12) -
Первый шаг в робототехнику (демо- курс)	🔿 2/78 Продолжить 🗸
Информация Отзывы Содержание Комментарии	
1 Робототехника и ТАУ 1.1 Вводный урок курса 1.2 Введение	2/78
1.3 Базовые алгоритмы І	0 / 15
1.4 Базовые алгоритмы II	0 / 34
1.5 Введение в теорию автоматического управления	0 / 26
1.6 Заключительный урок <u>https://stepik.c</u>	org/course/462/syllabus

ТРИК Методическое сопровождение

		_
\leftrightarrow \rightarrow C $($ http://www.eta	os://stepik.org/lesson/23131/step/1?unit=6347 Q 🛧 😑 🐺 🚳 💩 🔝 🖪 🌘 🗄	
🔗 stepik	EH Елена Николзевна (12) ~	
Первый шаг в	1.2 Введение 8 из 9 шагов пройдено 2 из 3 балла получено	
робототехнику (демо- Прогресс по курсу: 2/78	курс)	
1. D. 6		
1 1 Вволный урок курс		Робот это
1.2. Введение		
1.3 Базовые алгоритмы	ul l	
1.4 Базовые алгоритмы		
 введение в теорию Заключительный уг 	ав рок Начать просмотр	Тест — Выберите один вариант из списка
4000-000000000000000 0		Всё получилось!
		🔵 автоматическое устройство с антропоморфным действием, которое частично или
		полностью заменяет человека при выполнении работ в монотонных, опасных для жизни
	ий 43 Цр 4 Следующий шаг >	условиях или при относительной недоступности объекта.
		🖁 🔾 специальная интеллектуальная программа для автоматизации рутинных задач
Усло	овие: Скачайте файл с задачей на компьютер, проверьте выполнение в среде ТК	🛿 🗌 изначальное литературное слово (от чеш. "робота" - тяжкий непосильный труд)
Stud	lio, загрузите решение для проверки.	• все вышеперечисленное
		Следующий шаг Решить снова
Зад	ача в TRIK Studio — Запрограммируйте робота в TRIK Studio	
	Хорошие новости, верно!	
c	скачать последний набор данных 👻 🛛 🧖	ths://stenik.org/course/462/svllabus
тон		
Фай		
in	troduction.grs (76 KB)	
C	Следующий шаг Решить снова	

Интерфейс главного окна делится на 7 различных блоков

Переключение между режимами осуществляется на панели инструментов, либо в меню «Инструменты»

В каждом режиме есть серые блоки в палитре. Это означает, что блок в данном режиме недоступен

Режимы программирования

Инструменты – Настройки

🧔 Настройки			? ×
 Поведение Разное Редактор Роботы Горячие клавиши 	Конструктор Лего EV3 Лего NXT ТРИК Настройки F# С:/Program Files (x86)/Місто Настройки сенсоров Порт А1: Не используето Порт А2: Не используето Порт А3: Не используето Порт А4: Не используето Порт А5: Не используето Порт А5: Не используето	Тип модели роб Реальный р 2D модель (2D модель (2D модель (2S	ота обот (v6) (v6) /Fsc.exe
	ОК	Отмена	Экспорт

Специализированные блоки для ТРИК делятся на несколько категорий:

Действия – блоки, выполняющие какое–либо действие на роботе: включение моторов, проигрывание звука и т.д.

Ожидания – блоки, ждущие наступления какого– либо события: определённых показаний датчиков, нажатия на кнопку и т.д.

Рисования на дисплее – блоки, используемые для вывода графики и текста на экран.

трик начим изобретать будущее Работа с двумерной моделью робота

В ТРИК Студии одна виртуальная модель – робот-тележка.

К модели можно подключать датчики.

Сцена для моделирования

В центре окна находится сцена для моделирования, на которой уже стоит робот

Используя инструменты, можно нарисовать для робота обстановку (модель мира)

Справа располагается дисплей робота, который можно скрыть

Двумерная модель может иметь возможности, недоступные на реальном роботе.

Команда "Опустить маркер" позволяет роботу рисовать различными цветами, оставляя след на поле (по аналогии с традиционными исполнителями "черепашка" LOGO или робот-чертежник)

Движение вперед базовой тележки задается подачей на левый и правый мотор одинаковой скорости

Блок «**Моторы вперед**» – для подачи мощности на мотор (у блока два свойства: порты и мощность).

Движение вперед

В 2D модели по умолчанию левый мотор подключен к порту M3, правый – M4

Для движения назад используется блок «Моторы назад»

Диапазон подаваемой мощности от -100 до 100 процентов.

ā	Порты					
Ē						
ш.	А1: Не используется 🔹					
ИНСТ	А2: Не используется 🔻					
\geq	А3: Не используется 🔹					
Іорть	А4: Не используется 🔻					
Ž	А5: Не используется 🔻					
фели	А6: Не используется 🔻					
GN MO	D1: Не используется 🔹					
трой	D2: Не используется 🔻					
Hac	F1: Не используется 🔹					
	Моторы					
	Левое колесо:					
	Мотор (порт М3) 🔻					
	Правое колесо:					
	Мотор (порт М4) 🔻					

Повороты

Повороты можно разделить на 3 типа:

– резкий поворот

мощность подается только на одно колесо

– плавный поворот

мощность подается на два колеса, но на одно больше

 поворот на месте (колеса вращаются в противоположные стороны)

Тайм-модели (движение по таймеру) – «плохой» подход, выполнение действия зависит от заряда аккумулятора.

Правильней использовать ожидание значения энкодеров.







4 типа ветвления:

- если-то
- если-то-иначе
- выбор
- выбор-иначе



Ветвление

Ветвление «если-то»







Ветвление

Ветвление «если-то-иначе»







Ветвление

Ветвление «выбор»





Блок-схема

Ветвление «выбор-иначе»







Датчики. Переменные

Все датчики подключаются на панели Настройка сенсоров

Настройки сенсоров		×
192.168.	1.1	-
Порт А1:	Не используется 🔹	
Порт А2:	Не используется Сенсор света	Ε
Порт АЗ:	Инфракрасный сенсор Не используется	
Порт А4:	Не используется 🔻	
Порт А5:	Не используется 🔻	
Порт А6:	Не используется 🔻	Ŧ

Инфракрасный датчик расстояния – аналоговый датчик для измерения расстояния. Выдает значение от 0 до 100 интенсивности света. Чем больше значение, тем ближе объект.



Использование значений датчика осуществляется через переменные

Переменная – поименованная область памяти



При подключении датчика к порту A1 используется переменная sensorA1, к A2 – sensorA2 и т.д.



Можно ввести свои переменные, используя блок «Функция».

Для объявления и инициализации новой переменной (например, err) надо ввести в свойства блока:

Функция: егг=70

Созданным переменным можно присваивать другие переменные, если последние были объявлены и инициализированы ранее (u=5*err).

имя_переменной=значение (err=70)



Задача «Настроение робота»: Вывести на экран веселый смайлик, если робот далеко от стены, и грустный, если близко; за границу считать значение 50 ИК датчика







Цикл. Управляющая конструкция в языках программирования для организации многократного выполнения набора инструкций

4 основных типа цикла:

- бесконечный (безусловный)
- с итерациями
- с предусловием
- с постусловием



Цикл бесконечный (безусловный)

Блок-схема





В этом случае конца у программы может не быть



Цикл с итерациями











Блок-схема

Цикл

Цикл с постусловием





Задача «Настроение робота»: выводить на экран веселый смайлик, если робот на белом поле, и грустный, если на черном; за границу считать значение 50 датчика света.

Датчик света – аналоговый датчик для измерения освещенности. Выдает значение от 0 до 100









Перетащить блок «Подпрограмма» на сцену.

научим изобретать будущее





Задача: есть лабиринт с единственным выходом; необходимо выйти из него используя правило правой руки.

Робот: базовая тележка с двумя датчиками расстояния





Использование подпрограмм





Использование подпрограмм

Потребуется подключить два ИК датчика расстояния



Связующим блоком «условия» служит «нулевой таймер»

Следует останавливать моторы в конце каждой подпрограммы

ТРИК Научим изобретать будущее Калибровка. Пример «Танец в круге»

Задача: двигаться до границы круга; увидев границу, отъехать, развернуться ~100–120 градусов; повторять действия.

Калибровка датчика выполняется для определения граничного условия или желаемого.



Датчик света подключим к порту A1. V – переменная скорости робота.

. Добавим подпрограмму для калибровки.

трик вучим изобретать будущее Калибровка. Пример «Танец в круге»

Калибровка:



Ожидаем нажатия кнопки «Вправо» на контроллере, чтобы успеть переставить робота на границу линии.

Записываем значение сенсора в переменную grey.

Ожидаем нажатие кнопки «Влево», чтобы вернуть робота в центр круга.

Повторяем проверку условия.

в противном случае – едем прямо со скоростью V.

Если граница достигнута – отъезд с разворотом,



В основной программе выполняется проверка на наличие границы круга перед роботом

ТРИК Научим изобретать будущее Калибровка. Пример «Танец в круге»

ТРИК научим изобретать будущее Калибровка. Пример «Танец в круге»

Для тестирования алгоритма нарисуем в 2D-модели круг, используя инструмент «эллипс»



ТРИК Мизобретать будущее Калибровка. Пример «Танец в круге»

Запустить программу и поставить робота таким образом, чтобы датчик стоял на границе линии круга

Нажать кнопку «Вправо»

Переставить робота в центр круга и нажать кнопку «Влево»





ТРИК Научим изобретать будущее Калибровка. Пример «Танец в круге»

В начало программы можно добавить блок «Опустить маркер», выбрав желтый цвет. Робот будет рисовать траекторию движения.





Не используйте темные цвета, иначе робот будет воспринимать их как границу круга

СОЦИАЛЬНЫЙ ПРОЕКТ "ТВОЙ КУРС: ИТ ДЛЯ МОЛОДЁЖИ"



из опыта работы...

Вход

твой курс ИТ ДЛЯ МОЛОДЕЖИ





Кипкаев Илья

Успешно окончил(а) учебный курс

КОDU - создаем 3D игры и постигаем основы программирования вместе

Учебный центр

Поволжская государственная социально-гуманитарная

академия

Преподаватель

Горнбергер И. Р.

Дата 26.12.2014

Регистрационный номер сертификата 206282

Вы можете проверить подлинность сертификата на сайте проекта Твой Курс http://www.it4youth.ru/certificate/

В рамках инициативы Microsoft YouthSpark



PH international





ПОДГОТОВКА СТУДЕНТОВ









СООБЩЕСТВО «УВЛЕКАТЕЛЬНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ»



https://plus.google.com/u/0/communities /117872109039789720586



ДНИ ТЕХНОЛОГИЙ И ИТ-КАРЬЕРЫ ДЛЯ ДЕВОЧЕК: мастер-классы по робототехнике, программированию



международная акция DigiGirls days





ВОЛОНТЕРЫ В ШКОЛЕ: ПРОВЕДЕНИЕ МАСТЕР-КЛАССОВ









АКЦИЯ «ЧАС КОДА»






Траектории взаимодействия в развитии цифровых навыков – 2018



https://www.it4youth.ru/conf2018-Samara

Траектории взаимодействия в развитии цифровых навыков – 2018



Мы ждем участников конференции по адресу: г. Самара, ул. Антонова-Овсеенко, 26, учебный корпус №10

Начало конференции 30.11.2018 в 11.30 (ауд. 317) 01.12.2018 в 09.40 (ауд. 120, 121, 122)

Наши контакты: кафедра ИКТ в образовании Тел.: (846) 207-45-05 (215), моб. +7 927 201 74 73 E-mail: ikto@pgsga.ru

Проезд авт. 45, 65 маршр. такси 96, 99, 126, 247, трол. 15, трамвай 2, 4, 13, 23 до остановки "Педагогический университет"



оциально-педагогический университет Самарский государственный

Учебные среды для обучения программированию: обзор и методические аспекты использования

Technology

Тараканова Елена Николаевна к.п.н., доцент кафедры ИКТ в обра: tarelena13@gmail.com