

# Практика подготовки учащихся объединения «Мастерская конструирования и робототехники» к конкурсам технических проектов

Полосухин Владислав Сергеевич,  
педагог дополнительного  
образования МАУДО «ДТДиМ»

Мастерская конструирования  
и робототехники

```
graph TD; A[Мастерская конструирования и робототехники] --> B[Программирование]; A --> C[Конструкторская деятельность]; B --> D[Метод проектного обучения]; C --> D;
```

Программирование

Конструкторская  
деятельность

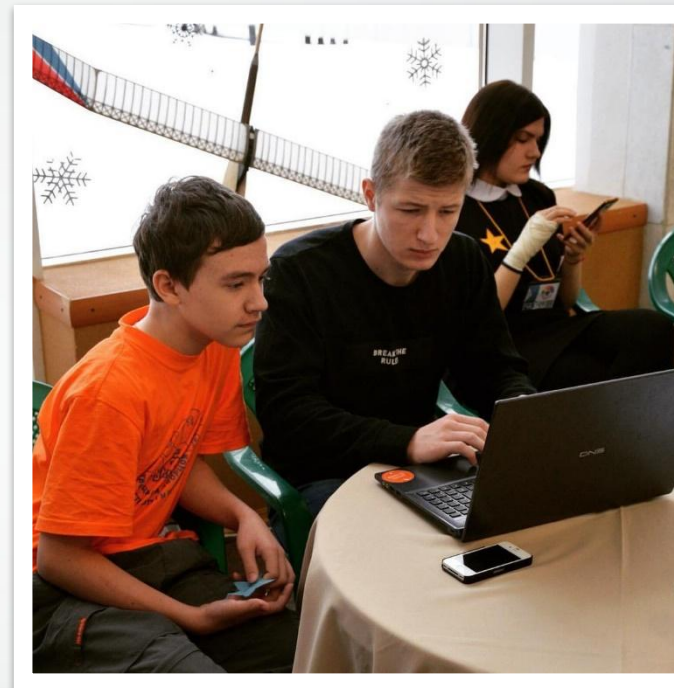
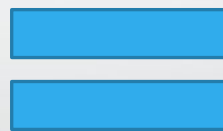
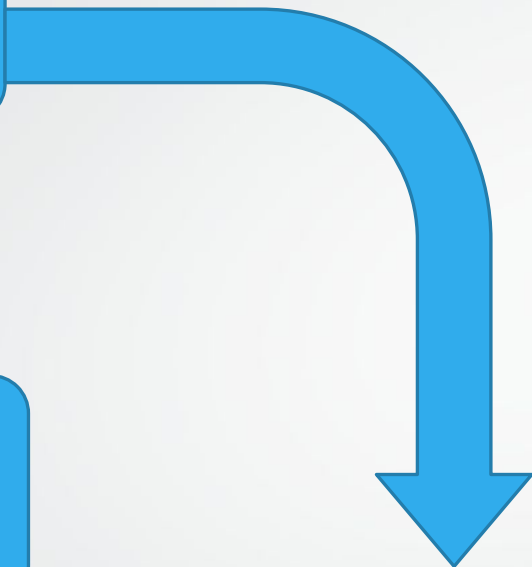
Метод проектного  
обучения

**1 год  
обучения**

**Конструкторс  
кая  
деятельность**

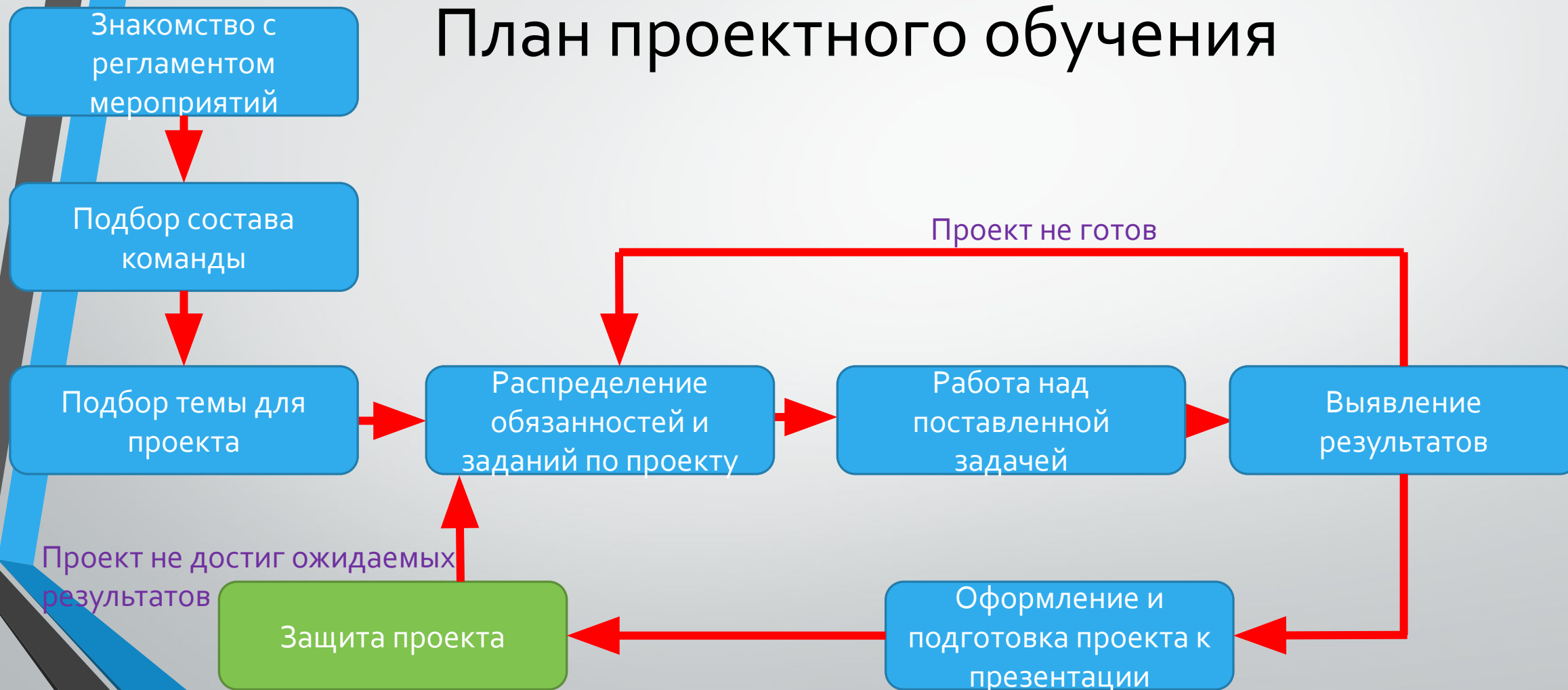


**Программирова  
ние**



**Проект**

# План проектного обучения



Проект	Состояние	Результативность
Система идентификации личности на основе нейронных сетей	Оформление и подготовка проекта к презентации	-
Станок ЧПУ	Завершен	Победитель фестиваля «Робобум-2017»
Прототип марсохода «Opportunity»	Завершен	Победитель областного заочного конкурса «ТЕХНОУСПЕХ»
Робот-экскурсовод по МАУ ДО «ДТДиМ»	Разработка ПО	-
Автоматический сортировщик	Завершен	Победитель «LegoLab 2017»
Система наведения и наблюдения за небесными телами на основе оптических сенсоров	Работа над расчетами углов Эйлера	-
Приложение на смартфон «Узнай Саратов»	Разработка ПО	-
Разработка подводного роботизированного комплекса с системой исследования и очистки речного дна	Завершен	Отчет принят «Фондом содействиям инновациям
Метеозонд	Завершен	Победитель городской научно-практической конференции «Одиссея Разума»

# Приложение на смартфон «Узнай Саратов» Робот-экскурсовод по МАУ ДО «ДТДиМ»

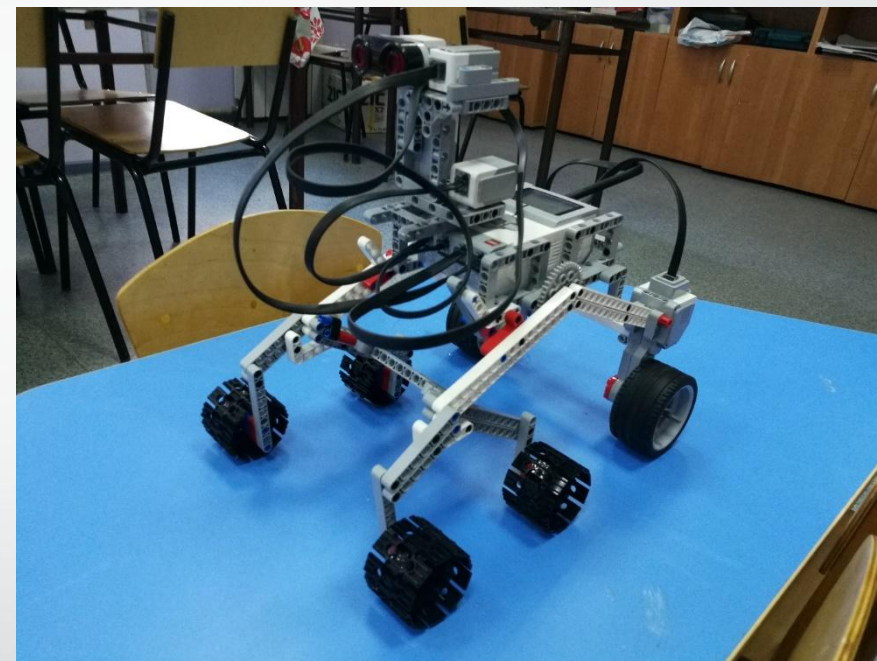


Авторы:  
Иванов Нил  
Абейдуллин Дамир



Автор:  
Егорова Кристина

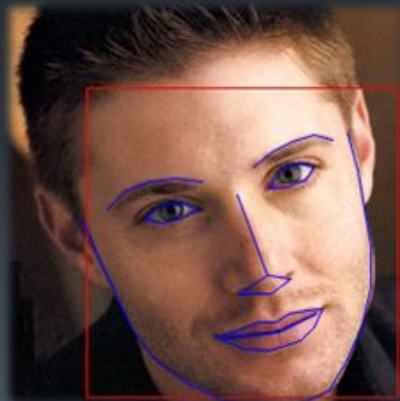
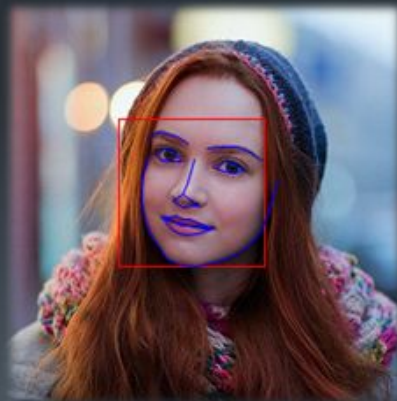
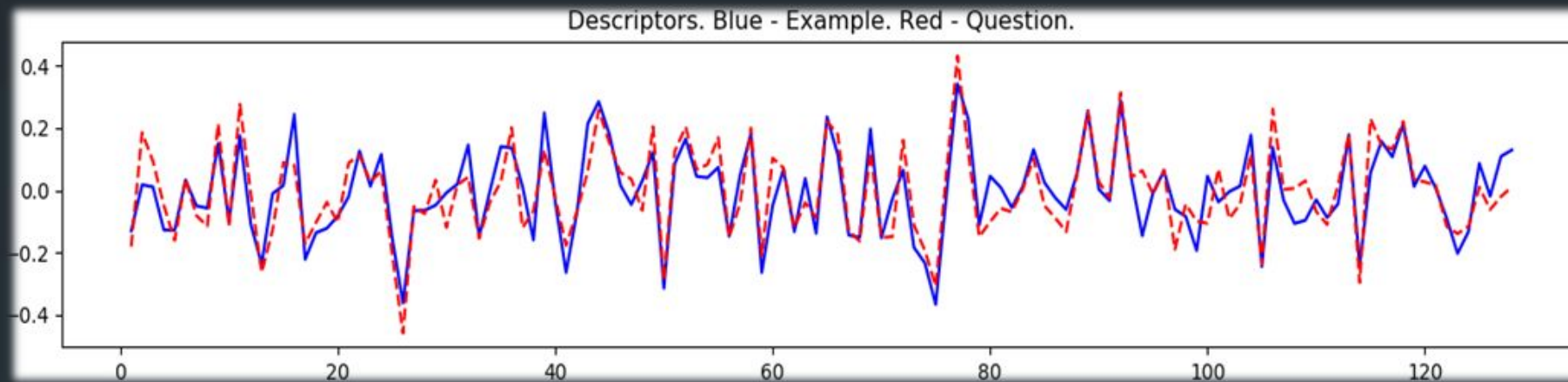
# Прототип марсохода «Opportunity»



Авторы:  
Иванов Нил, Абейдуллин Дамир, Попов Леонид

# Система идентификации личности на основе нейронных сетей

- Например, для двух разных людей график будет такой:

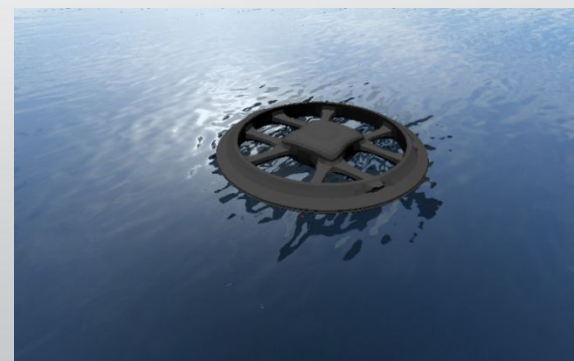
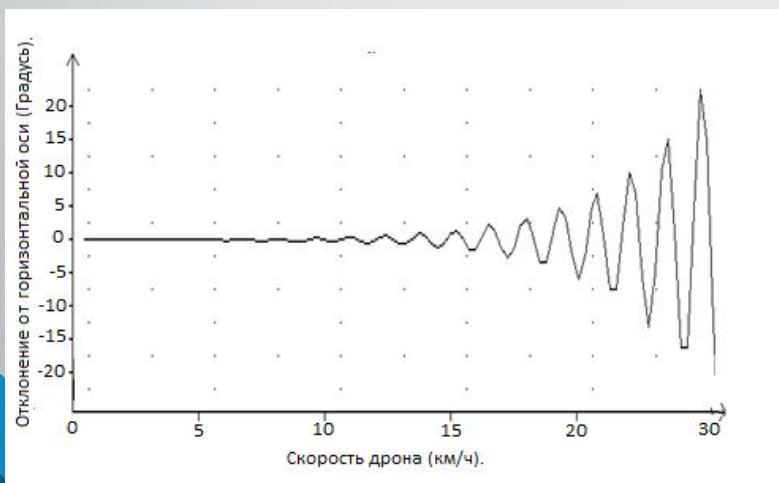
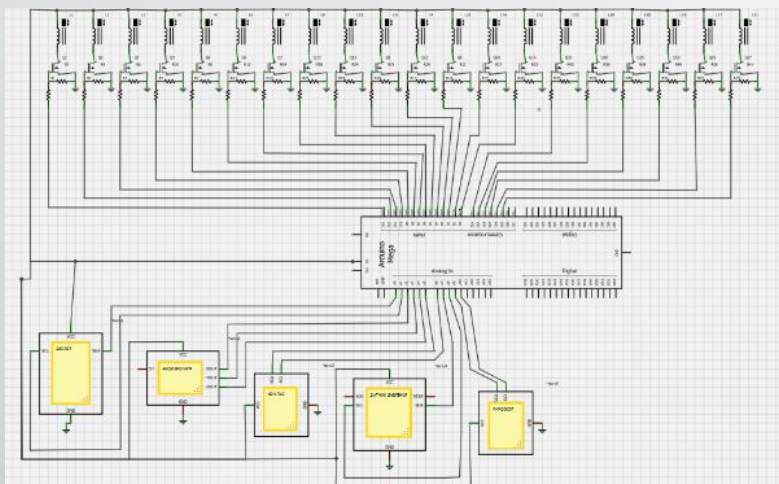


В данном случае разница равна:

**Level of differences is: 0.8507476483104248**

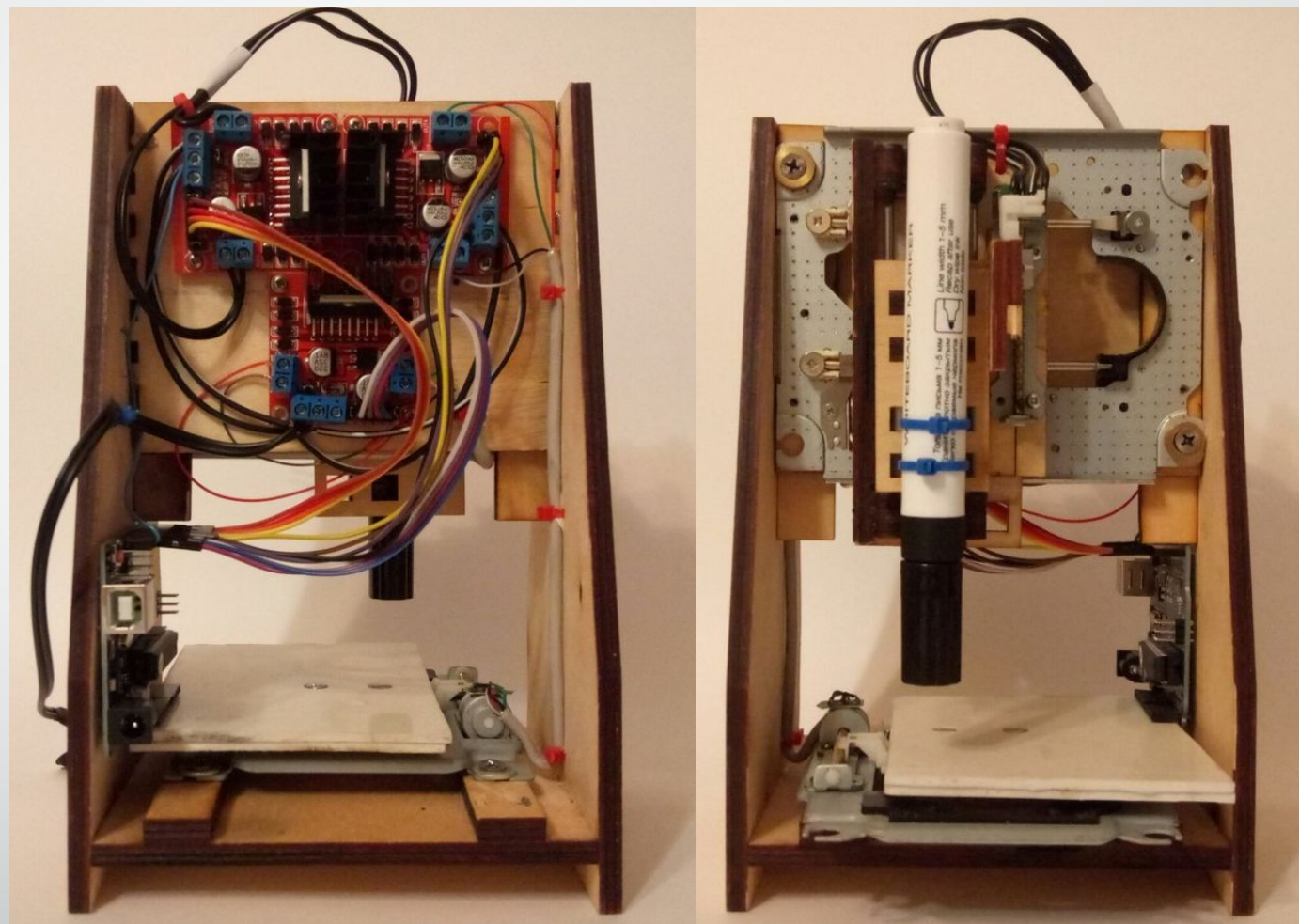


# Разработка подводного роботизированного комплекса с системой исследования и очистки речного дна



Авторы:  
Шильников Никита, Баклушин Кирилл

# Станок ЧПУ

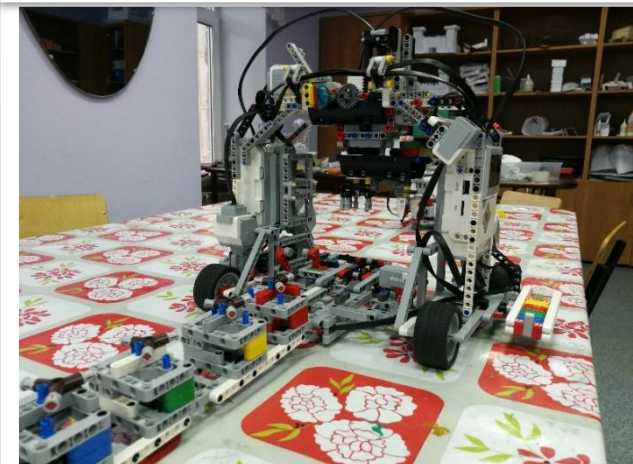


Автор:  
Баклушин Кирилл

# Автоматический сортировщик



Авторы:  
Иванов Нил, Абейдуллин Дамир, Попов Леонид



# Метеозонд



Авторы:  
Круппа Дмитрий, Ковалишин-Никишин Савелий, Кирсанов Артем

# Система наведения и наблюдения за небесными телами на основе оптических сенсоров



Авторы:  
Шильников Никита, Баклушин Кирилл,  
Мусаев Владислав



# Спасибо за внимание

