

Бюджетное образовательное учреждение Колосовского муниципального района Омской области «Кутырлинская средняя школа» структурное подразделение Центр образования цифрового и гуманитарного профилей «Точка роста»

«Рассмотрено»

на Педагогическом совете протокол заседания

№ 1 от.30.08.2024

«Утверждено»

Директор БОУ «Кутырлинская СШ» Ремезевич О.П.

Приказ № 37 от 30.08.2024 г.

Дополнительная общеобразовательная программа «Беспилотные

летательные аппараты»

технический профиль Целевая группа: 12-17 лет

Срок реализации 1 год (36 часа) Форма реализации- очная

Составитель: педагог дополнительного образования Ремезевич Вячеслав Владимирович

Кутырлы 2024 год

### ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА

В настоящее время рынок БПЛА (беспилотных летательных аппаратов) — стал очень перспективной и быстроразвивающейся отраслью, к 2015 году рынок БПЛА уже оценивался в 127 млрд долларов США<sup>1</sup> и продолжает активно развиваться. Очень скоро БПЛА станут неотъемлемой частью повседневной жизни: мы будем использовать БПЛА не только в СМИ и развлекательной сферах, но и в инфраструктуре, страховании, сельском хозяйстве и обеспечении безопасности, появятся новые профессии, связанные с ростом рынка.

**Направленность программы.** Настоящая общеобразовательная общеразвивающая программа дополнительного образования детей имеет *научно-техническую направленность*. Предполагает дополнительное образование детей в области конструирования, моделирования и беспилотной авиации, программа также направлена на формирование у детей знаний и навыков, необходимых для работы с беспилотными авиационными системами (БАС).

Программа позволяет создавать благоприятные условия для развития технических способностей школьников.

Настоящая программа соответствует общекультурному уровню освоенияи предполагает удовлетворение познавательного интереса обучающегося, расширение его информированности в области беспилотных летательных аппаратов и систем, а также обогащение навыками общения и приобретение умений совместной деятельности в освоении программы.

**Новизна** настоящей образовательной программы заключается в том, что она интегрирует в себе достижения современных и инновационных направлений в малой беспилотной авиации.

**Актуальность программы** Современные тенденции развития роботизированных комплексов в авиации получили реализацию в виде беспилотных авиационных систем (БАС).

В настоящее время наблюдается лавинообразный рост интереса к беспилотной авиации как инновационному направлению развития современной техники, хотя история развития этого направления началась уже более 100 лет тому назад. Развитие современных и перспективных технологий позволяет сегодня беспилотным летательным аппаратам успешно выполнять такие функции, которые в прошлом были им недоступны или выполнялись другими силами и средствами.

Благодаря росту возможностей и повышению доступности дронов, потенциал использования их в разных сферах экономики стремительно растёт.

-

<sup>1</sup>По информации PowerwaterhouseCoopers

Это создало необходимость в новой профессии: оператор БАС. Стратегическая задача курса состоит в подготовке специалистов по конструированию, программированию и эксплуатации БАС.

Настоящая образовательная программа позволяет не только обучить конструировать БПЛА, моделировать И НО И подготовить обучающихся к планированию и организации работы над разноуровневыми техническими проектами и в дальнейшем осуществить осознанный выбор вида деятельности в техническом творчестве.

Педагогическая целесообразность настоящей программы заключается в том, что после ее освоения обучающиеся получат знания и умения, которые позволят им понять основы устройства беспилотного летательного аппарата, принципы работы всех его систем и их взаимодействия, а также управление БПЛА. Использование различных инструментов развития soft-skillsy детей (игропрактика, командная работа) в сочетании с развитием у них hardкомпетенций (workshop, tutorial) позволит сформировать у ребенка целостную систему знаний, умений и навыков.

## 2. Цели и задачи программы.

Целью программы является формирование у обучающихся устойчивых soft-skills и hard-skills $^2$  по следующим направлениям: проектная деятельность, теория решения изобретательских задач, работа в команде, аэродинамика и конструирование беспилотных летательных аппаратов, основы радиоэлектроники и схемотехники, программирование микроконтроллеров, лётная эксплуатация БАС (беспилотных авиационных систем). Программа направлена на развитие в ребенке интереса к проектной, конструкторской и предпринимательской деятельности, значительно расширяющей кругозор и образованность ребенка.

самостоятельность

Задачи:

у обучающихся устойчивыезнания в области 1.сформировать

моделирования и конструирования БАС;

учебно-познавательной В

2.поддержать деятельности;

3.развить навыки

научно-исследовательской, инженерноконструкторской и проектной деятельности;

4.сформироватькоммуникативную культуру, внимание, уважение к

людям;

5. воспитать трудолюбие, развить трудовые умения и навыки, расширить политехнический кругозор и умение планировать работу по реализации замысла, предвидение результата и его достижение;

<sup>2«</sup>soft-skills» – теоретические знания и когнитивных приемы, «hard-skills» – умения «работать руками».

## Отличительные особенности программы

К основным отличительным особенностям настоящей программы можно отнести следующие пункты:

- кейсовая система обучения;
- проектная деятельность;
- направленность на soft-skills;
- •игропрактика;
- среда для развития разных ролей в команде;
- •сообщество практиков(возможность общаться с детьми из других квантумов, которые преуспели в практике своего направления);
  - направленность на развитие системного мышления;
  - рефлексия.

Возраст детейПрограмма ориентирована на дополнительное образование учащихся среднего школьного возраста (12—17 лет). Особенностью детей этого возраста является то, чтов этот период происходит главное в развитии мышления — овладение подростком процессом образования понятий, который ведет к высшей форме интеллектуальной деятельности, новым способам поведения. Функция образования понятий лежит в основе всех интеллектуальных изменений в этом возрасте. Общение со своими сверстниками — ведущий тип деятельности в этом возрасте. Именно здесь осваиваются нормы социального поведения, нормы морали, здесь устанавливаются отношения равенства и уважения друг к другу.

**Количество часов**: 36 академических часа **Формы обучения** Обучение проводится по очной форме

Формы организации деятельности Форма организации занятий: групповая, индивидуальная, индивидуально-групповая и фронтальная. Программой предусмотрено проведение комбинированных занятий: занятия состоят из теоретической и практической частей, причём большее количество времени занимает именно практическая часть.

При проведении занятий используются следующие формы работы:

• Лекция-диалог с использованием метода «перевернутый класс»

- когда обучающимся предлагается к следующему занятию ознакомится с материалами (в т.ч. найденными самостоятельно) на определенную тему для обсуждения в формате диалога на предстоящем занятии;
- Workshop и Tutorial (практическое занятие hardskills), что по сути является разновидностями мастер-классов, где обучающимся предлагается выполнить определенную работу, результатом которой является некоторый продукт (физический или виртуальный результат). Близкий аналог фронтальная форма работы, когда обучающиеся синхронно работают под контролем педагога;
- конференции внутриквантумные и межквантумные, на которых обучающиеся делятся опытом друг с другом и рассказывают о собственных достижениях;
- самостоятельная работа, когда обучающиеся выполняют индивидуальные задания в течение части занятия или несколькихзанятий.
- методкейсов (case-study), "мозговойштурм" (Brainstorming), методзадач (Problem-Based Learning) иметодпроектов (Project-Based Learning). Пример: кейс это конкретная задача («случай» саѕе, англ.), которую требуется решить, для этого в режиме «мозгового штурма» предлагаются варианты решения, после этого варианты обсуждаются и выбирается один или несколько путей решения, после чего для решения кейса формируются более мелкие задачи, которые объединяются в проект и реализуются с применением метода командообразования.

# Критерии и способы определения результативности Виды контроля:

- вводный, который проводится перед началом работы и предназначен для закрепления знаний, умений и навыков по пройденным темам;
- текущий, проводимый в ходе учебного занятия и закрепляющий знания по данной теме;
- итоговый, проводимый после завершения всей учебной программы.

# Формыпроверкирезультатов:

- наблюдение за детьми в процессеработы;
- соревнования;
- индивидуальные и коллективные техническиепроекты.

# Планируемые результаты

# Предметные:

- приобретение обучающимисязнаний в области моделирования и конструирования БАС;
- занятия по настоящей программе помогут обучающимся сформировать технологические навыки;
- сформированность навыков современного организационноэкономического мышления, обеспечивающая социальную адаптацию в условиях рыночных отношений.

## Метапредметные:

- сформированностьу обучающихсясамостоятельности в учебно-познавательной деятельности;
- развитиеспособности к самореализации и целеустремлённости;
- сформированностьу обучающихсятехнического мышления и творческого подхода к работе;
- развитость навыков научно-исследовательской, инженерно-конструкторской и проектной деятельностиу обучающихся;
- развитые ассоциативные возможности мышления у обучающихся.

### Личностные:

- сформированностькоммуникативной культуры обучающихся, внимание, уважение к людям;
- развитиетрудолюбия, трудовых умений и навыков, широкий политехнический кругозор;
- сформированностьумения планировать работу по реализации замысла, способность предвидеть результат и достигать его, при необходимости вносить коррективы в первоначальный замысел;
- сформированность способности к продуктивному общению и сотрудничеству со сверстниками и взрослыми в процессе творческой деятельности.

## Формы подведения итогов реализации программы

- выполнение практических полётов (визуальных и cFPV);
- практические работы по сборке, программированию и ремонтуквадрокоптеров;
- творческие задания (подготовка проектов и их презентация).

Данная образовательная программа является **вводным модулем** и изучается в течение учебного года (36 недель,1 час в неделю). Обучающиеся выполняют 50 практических занятий, проводятся две контрольных работы во время аудиторных занятий. По окончании курса

происходит защита проектной работы.

# Объем программы и виды учебной работы

| Вил учебной работы              | Всего |
|---------------------------------|-------|
| Аулиторные занятия всего, в том | 36    |
| Лекции                          | 6     |
| Практические занятия, в т.ч.:   | 30    |
| Лабораторные работы             | 0     |
| Самостоятельная полготовка      | 12.   |
| Проектная работа                | 9     |
| Вилы текушего контроля          | 1     |
| Объемучебнойпрограммы           | 36    |

Форма проведения занятий «лекции» подразумевает такую форму занятий, в процессе которых происходит развитие т.наз. soft-skills (теоретических знаний и когнитивных приемов)обучающихся, а именно:

- технология изобретательской разминки и логика ТРИЗ;
- противоречие как основа изобретения;
- идеальный конечный результат;
- алгоритм проектирования технической системы;
- командообразование;
- работа в команде;
- личная ответственность и тайм-менеджмент;
- проектная деятельность;
- продуктовое мышление;
- универсальная пирамида прогресса;
- планирование и постановка собственного эксперимента;

Форма проведения занятий «практические занятия» подразумевает такую форму занятий, в процессе которых происходит развитие т.наз. hard-skills(навыков и умений)обучающихся, а именно:

- работа с программным обеспечением (настройка летного контроллера квадрокоптера, проектирование рамы квадрокоптера);
- управление квадрокоптером.

Материально-техническое обеспечение см. в приложении 1.

Правила выбора проекта и примерные темы проектов см. в приложении 2. Примеры кейсов см. в приложении 3.

# III. СОДЕРЖАНИЕ ДОПОЛНИТЕЛЬНОЙ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

# 1 год обучения

| №<br>п/п | Наименованиетемы                               | Содержание темы                       |
|----------|--|---------------------------------------|
| 1        | 2  | 3                                     |
|          | Теория мультироторных систем.                  | Уст                                   |
| Бло      | Основы управления.                             | рой                                   |
| к 1.     | Полёты на симуляторе.                          | СТВ                                   |
|          |  | 0                                     |
|          |  | мул                                   |
|          | курса. 2. Принципы управления и                | ьти                                   |
|          | строение мультикоптеров.                       | рот                                   |
|          | 3. Техника безопасностиполётов                 | орн                                   |
|          |  | ых                                    |
|          | 4. Технические характеристики имеющихся дронов | сис                                   |
|          | имсющихся дронов 5. Практическое занятия с     | тем                                   |
|          | приложением для запуска                        |                                       |
|          | дронов   | Oc                                    |
|          | _  | нов                                   |
|          | 6. Полётынасимуляторе.                         | Ы                                     |
|          |  | КОН                                   |
|          |  | стр                                   |
|          |  | укц                                   |
|          |  | ИИ                                    |
|          |  | мул                                   |
|          |  | ьти                                   |
|          |  | рот                                   |
|          |  | орн                                   |
|          |  | ЫХ                                    |
|          |  | сис                                   |
|          |  | TeM .                                 |
|          |  | Пр                                    |
|          |  | инц                                   |
|          |  | ИП                                    |
|          |  | Ы                                     |
|          |  | упр                                   |
|          |  | авл                                   |
|          |  | ени                                   |
|          |  | Я                                     |
|          |  | мул                                   |
|          |  | ьти                                   |
|          |  | рот                                   |
|          |  | орн                                   |
|          |  | ЫМ                                    |
|          |  | И                                     |
|          |  | сис                                   |
|          |  | тем                                   |
|          |  | ами                                   |
|          |  | . Аппаратура радиоуправления: принцип |

| действия, общее устройство.       |
|-----------------------------------|
| Техника безопасности при работе с |
| мультироторными системами.        |
| Электронные компоненты            |
| мультироторных систем: принципы   |
| работы, общее устройство.         |
| Технические характеристики        |
| имеющихся дронов                  |
| Полёты на симуляторе: обучение    |
| полётам на компьютере, проведение |
| учебных полётов на симуляторе.    |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |
|                                   |

# Блок 2.

# Сборка и настройка квадрокоптера. Учебные полёты.

- 1. Управление полётом мультикоптера. Принцип функционированияполётного контроллера и аппаратуры управления.
- 2. Основы настройки полётного контроллера с помощью компьютера. Настройка Аппаратурыуправления.
- 3. Настройкиполётногок онтроллера.
- 4. Инструктаж по технике безопасностиполетов.
- Первыеучебныеполёты:
   «взлёт/посадка», «удержаниена заданной высоте», перемещения «вперед-назад»,

«влево-вправо». Разбор аварийных ситуаций.

- 9. Выполнение полётов: «точная посадка на удаленную точку», «коробочка», «челнок», «восьмерка», «змейка»,
- 10. Выполнение полетов по манитору « нахождения человека» « доставка медикоментов потерпевшему

Полётный контроллер: устройство полётного контроллера, принципы его функционирования, настройка контроллера с помощью компьютера, знакомство с программным обеспечением для настройки контроллера.

Бесколлекторные двигатели и их регуляторы хода: устройство, принципы их функционирования, пайка двигателей и регуляторов.

Инструктаж перед первыми учебными полётами. Проведение учебных полётов зале, выполнение заданий: «взлёт/посадка», «удержание на заданной высоте», «вперед-назад», «влево-вправо», «точная посадка на удаленнуюточку», «коробочка», «челнок», «восьмерка»,

Разбораварийных ситуаций.

«змейка», «облет по кругу».

| Бло<br>к 3. | <ol> <li>Настройка, установка FPV – оборудования.</li> <li>Основы видеотрансляции. Применяемоеоборудование, егонастройка.</li> <li>Установка и подключение радиоприёмника и видеооборудования.</li> <li>Пилотирование с использованием FPV- оборудования.</li> </ol>          | Основы видеотрансляции: принципы передачи видеосигнала, устройство и характеристики применяемого оборудования. Установка, подключение и настройка видеооборудования на мультироторные системы. Пилотирование с использованием FPV- оборудования.                |  |  |
|-------------|---|---|--|--|
| Бло<br>к4.  | <ul> <li>Работа в группах над инженерным проектом.</li> <li>1. Принципы создания инженерной проектнойработы.</li> <li>3. Работа в группах над инженернымпроектом «Беспилотнаяавиационнаясистем а».</li> <li>4. Подготовка презентации собственной проектнойработы.</li> </ul> | Работа над инженерным проектом: основы планирования проектной работы, работа над проектом в составе команды.  Практическая работа в группах над инженерным проектом по теме «Беспилотная авиационная система».  Подготовка и проведение презентации по проекту. |  |  |

# УЧЕБНО-ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН

| Разделы | Наименование темы  | Объем<br>часон<br>Всего<br>часов |
|---------|--|----------------------------------|
| 1       | 2  | 3                                |
| Блок 1. | Теория мультироторных систем.<br>Основы управления. Полёты на<br>симуляторе. | 9                                |
|         | Вводная лекция о содержании курса.   | 1                                |
|         | Принципы управления и строение мультикоптеров.                               | 2                                |
|         | Основы техники безопасности полётов  | 1                                |
|         | Характеристики имеющихся дронов  | 1                                |
|         | 5. Практическое занятия с приложением для запуска дронов                     | 4                                |
| Блок 2. | Настройка квадрокоптера. Учебные полёты.                                     | 21                               |
|         | Инструктаж по технике безопасности полетов.                                  | 1                                |
|         | Первые учебные полёты: «взлёт/посадка», Управление полётом мультикоптера.    | 5                                |

|         | 6.Полёты: «удержание на заданной высоте», перемещения «впередназад», «влево-вправо». Разбор аварийных ситуаций.             | 5 |
|---------|---|---|
|         | 7. Выполнение полётов: «точная посадка на удаленную точку», «коробочка», «челнок», «восьмерка», «змейка», «облет по кругу». | 5 |
|         | 8. Выполнение полетов по манитору « нахождения человека» « доставка медикоментов потерпевшему                               | 5 |
| Блок 3. | Настройка, установка FPV – оборудования.  | 5 |
|         | 1. Основы видеотрансляции. Применяемое оборудование, его настройка.   | 1 |
|         | 2. Установка и подключение радиоприёмника и видеооборудования.  | 1 |
|         | 3. Пилотирование с использованием FPV- оборудования.  | 3 |
| Блок 4. | Работа в группах  | 8 |
|         | 1. Принципы создания инженерной проектной работы.   | 3 |
|         |   |   |
|         | 2. Работа в группах над инженерным проектом «Беспилотная авиационная система».  | 2 |
|         | 3. Подготовка презентации собственной проектной работы.   | 3 |
|         | <u>Итоговый контроль</u>  | 5 |
|         | Презентация и защита группой собственного инженерного проекта   | 5 |

Итого: 36

## 2. УСЛОВИЯ РЕАЛИЗАЦИИ ПРОГРАММЫ

## Аппаратное и техническое обеспечение:

Рабочее место обучающегося:

ноутбук: производительность процессора (по тесту PassMark — CPU BenchMark http://www.cpubenchmark.net/): не менее 2000 единиц; объём оперативной памяти: не менее 4 Гб; объём накопителя SSD/eMMC: не менее 128 Гб (или соответствующий по характеристикам персональный компьютер с монитором, клавиатурой и колонками);

мышь.

- квадрокоптерTELLO- 3 шт

### Рабочее место наставника:

ноутбук: процессор IntelCore i5-4590/AMD FX 8350 — аналогичная или более новая модель, графический процессор NVIDIA GeForce GTX 970, AMD Radeon R9 290 — аналогичная или более новая модель, объём оперативной памяти: не менее 4 Гб, видеовыход HDMI 1.4, DisplayPort 1.2 или более новая модель (или соответствующий по характеристикам персональный компьютер с монитором, клавиатурой и колонками);

презентационное оборудование с возможностью подключения к компьютеру — 1 комплект;

флипчарт с комплектом листов/маркерная доска, соответствующий набор письменных принадлежностей — 1 шт.;

# Программное обеспечение:

- офисное программное обеспечение;

## Расходные материалы:

```
бумага А4 для рисования и распечатки;
бумага АЗ для рисования;
набор простых карандашей — по количеству обучающихся;
набор чёрных шариковых ручек — по количеству обучающихся;
клей ПВА — 2 шт.;
клей-карандаш — по количеству обучающихся;
скотч прозрачный/матовый — 2 шт.;
скотч двусторонний — 2 шт.;
картон/гофрокартон для макетирования — 1200*800 мм, по одному листу на
двух обучающихся;
нож макетный — по количеству обучающихся;
лезвия для ножа сменные 18 мм — 2 шт.;
ножницы — по количеству обучающихся;
```

коврик для резки картона — по количеству обучающихся;

# PLA-пластик 1,75REC нескольких

# «КОНТРОЛЬНО-ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА»

| Раздел<br>илитема<br>программы   | Формы<br>заняти<br>й  | Приёмы и методы организац ии образоват ельного процесса               | Дидакти<br>ческий<br>материа<br>л                             | Техниче<br>ское<br>оснаще<br>ние<br>занятий                                   | Формы<br>подведения<br>итогов  |
|--|---|---|---|---|--|
| Теория мультироторн ых систем. Основы управлени я. Полёты на симулятор е.                    | Лекция,<br>дискусс<br>ия<br>практи<br>ческое<br>занятие                       | Беседа по<br>теме<br>занятия,<br>индивидуа<br>льная<br>работа с<br>ПО | Записи в тетрадях, справочн ый материал из ПО для полетов     | Интерак<br>тивная<br>доска,<br>ноутбук<br>с ПО,<br>RC-<br>пульт               | Полёт на симуляторе без ошибок пилотировани я                              |
| Сбо<br>рка<br>и<br>нас<br>тро<br>йка<br>ква<br>дро<br>коп<br>тер<br>а.<br>Учебные<br>полёты. | Лекция,<br>дискусс<br>ия,<br>практи<br>ческое<br>занятие<br>,<br>worksh<br>op | Работа в<br>группах,<br>индивидуа<br>льная<br>работа с<br>ПО          | Инструкц ия по сборке, справочн ый материал из ПО для полетов | Интерак тивная доска, ноутбук с ПО, квадрок оптер, RC-пульт                   | Тестовые<br>полёты на<br>собственноруч<br>но<br>собранномква<br>дрокоптере |
| Нас<br>тро<br>йка<br>,<br>уст<br>ано<br>вка<br>FP<br>V –<br>обо<br>руд                       | Лекция,<br>дискусс<br>ия,<br>практи<br>ческое<br>занятие<br>,<br>worksh<br>op | Работа в<br>группах,<br>индивидуа<br>льная<br>работа с<br>ПО          | Справочн<br>ый<br>материал<br>из ПО<br>для<br>полетов         | Интерак тивная доска, ноутбук с ПО, квадрок оптер, очки для FPV-полетов, FPV- | Выполнение<br>полётов с<br>FPV-<br>оборудование<br>м                       |

| ова<br>ния                                   |                                     |                     |                   | модуль                                     |                   |
|--|-------------------------------------|---------------------|-------------------|--|-------------------|
| Работа в группа х над инжен ерным проект ом. | Метод задач, метод кейсов, работа в | Работа в<br>группах | Записи в тетрадях | Ноутбук<br>,<br>интеракт<br>ивная<br>доска | Защита<br>проекта |

# 4. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ

В данном разделе отражаются оценочные материалы, позволяющие определить достижение учащимися планируемых результатов.

# Оценка результативности

# реализации дополнительной общеобразовательной общеразвивающей программы

|                                      | Входнаядиа гностика                            |  |
|--------------------------------------|--|--|
| Низкий уровень                       | Среднийуровень                                 |  |
|                                      | Критерий 1: Теоретическиезнания                |  |
| Полное отсутствие представлений о    | Имеются представления о данном направлении     |  |
| данном направлении                   |  |  |
|                                      | Критерий 2: Владение специальной терминологи   |  |
| Незнание терминологиии зучаемого     | Незначительные пробелы в знание терминологии   |  |
| курса                                | курса  |  |
| Критерий 3: Практические умения и на | ивыки предусмотренные программой               |  |
| Неумение пользоваться (слабое        | Умеет правильно пользоваться распространенны   |  |
| умение) пользоваться колющими и      | инструментами, имеет представление о пользова  |  |
| режущими инструментами, клеящими     | инструкционно-технологической картой. Имеют    |  |
| составами; неумение пользоваться     | небольшие навыки работы с природным материа    |  |
| инструкционно-технологическими       | с пряжей, нитками                              |  |
| картами                              |  |  |
| Критерий 4: Творческиенавыки         |  |  |
| Отсутствиятворчества в работе        | Небольшие проявления творчества в освоении     |  |
|                                      | учебного материала                             |  |
| Критерии 5: Самостоятельность        |  |  |
| Неумениеработатьсамостоятельно       | Эпизодическиеприменениясамостоятельностира (   |  |
|                                      | Текущаядиагностика                             |  |
| Низкийуровень                        | Среднийуровень                                 |  |
|                                      | Критерий 1: Теоретическиезнания                |  |
| Отсутствие знаний (слабые знания)    | Незначительные пробелы в знании технологии     |  |
| технологии изготовления изделий,     | изготовления изделий                           |  |
| незнание правил обращения со         |  |  |
| специальными инструментами           |  |  |
|                                      | Критерий 2: Владениеспециальнойтерминологи     |  |
| Слабоезнаниетерминологиикурса        | Незначительные пробелы в знании терминологии   |  |
|                                      | курса  |  |
| Критерий З                           | 3: Практические умения и навыки, предусмотренн |  |
| Слабое умение пользоваться           | Умение правильно пользоваться большей частью   |  |
| специальными инструментами, слабые   | специальных инструментов, умение выполнять     |  |
|                                      |  |  |

| навыки работы с инструкционно-       | изделия при небольшой поддержке педагога      |
|--------------------------------------|---|
| технологическими картами, слабые     |   |
| навыки выполнения изделий            |   |
|                                      |   |
|                                      |   |
|                                      | Критерий 4: Творческиенавыки                  |
| Отсутствиетворчества в работа        | Сочетание репродуктивных и творческий навыко  |
|                                      |   |
|                                      |   |
|                                      | Критерий 5: Самостоятельность                 |
| Неумениеработатьсамостоятельно       | Сочетание навыков самостоятельной работы под  |
|                                      | руководством и контролем педагога             |
|                                      |   |
|                                      | говаядиагностика                              |
| Низкийуровень                        | Среднийуровень                                |
|                                      | Критерий 1: Теоретическиезнания               |
| Слабое знание технологии             | Незначительные пробелы в знании технологии    |
| изготовление изделий, слабое знание  | изготовления изделий                          |
| правил безопасности труда            |   |
|                                      | Критерий 2: Владениеспециальнойтерминологи    |
| Слабоезнаниетерминологиикурса        | Незначительные пробелы в знании терминологии  |
|                                      | курса   |
|                                      | : Практические умения и навыки, предусмотренн |
| Допускает ошибки в технологии        | Умение разрабатывать собственные эскиз издели |
| изготовления изделий, неаккуратность | допускаются незначительные ошибки в технолог  |
| в работе, ошибки в обращении со      | изготовления изделия, присутствие навыком     |
| специальными инструментами, слабые   | аккуратности, экономичности в работе с        |
| навыки работа с технологической      | материалами, соблюдение правил техники        |
| картой                               | безопасности под контролем педагога           |
|                                      |   |
|                                      |   |
|                                      | Критерий 4: Творческиенавыки                  |
| Слабыепроявлениятворчества           | Умеренные проявления творчества в работе      |
|                                      |   |
|                                      |   |
|                                      | Критерий 5: Самостоятельность                 |
| Слабыенавыкисамостоятельнойработы    | Умеренное проявление самостоятельности в рабо |
|                                      |   |
|                                      |   |

# IV.СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

# 1. Список литературы, рекомендованный педагогам (коллегам) для освоения данного вида деятельности

| $N_{\underline{0}}$                               | Наименован   |  |  |  |  |  |  |  |
|---|--|--|--|--|--|--|--|--|
|   | Основная   |  |  |  |  |  |  |  |
| 1   | Белинская Ю.С. Реализация типовых маневров четырехвинтового  |  |  |  |  |  |  |  |
|   | вертолета. Молодежный научно-технический вестник. МГТУ им.   |  |  |  |  |  |  |  |
|   | Н.Э. Баумана. Электрон.журн. 2013. №4. Режим доступа:  |  |  |  |  |  |  |  |
| 2   | Гурьянов А. Е. Моделирование управления квадрокоптером   |  |  |  |  |  |  |  |
|   | Инженерный вестник. МГТУ им. Н.Э. Баумана. Электрон.журн. 2021   |  |  |  |  |  |  |  |
| _   | №8 Режим лоступа: http://engbul.bmstu.ru/doc/723331.html (дата   |  |  |  |  |  |  |  |
| 3   | Ефимов.Е.ПрограммируемквадрокоптернаArduino:Режимдоступа:  |  |  |  |  |  |  |  |
|   | http://habrahabr.ru/post/227425/(дата обращения31.10.2016).  |  |  |  |  |  |  |  |
| 4   | Институт транспорта и связи. Основы аэродинамики и динамики  |  |  |  |  |  |  |  |
|   | полета. Рига, 2010. Режимдоступа:  |  |  |  |  |  |  |  |
|   | http://www.reaa.ru/yabbfilesB/Attachments/Osnovy ajerodtnamiki Riga.pd   |  |  |  |  |  |  |  |
| 5   | Канатников А.Н., Крищенко А.П., Ткачев С.Б. Допустимые   |  |  |  |  |  |  |  |
|   | пространственные траекориибеспилотного летательного аппарата в   |  |  |  |  |  |  |  |
|   | Наука и образование. МГТУ им. Н.Э. Баумана. Электрон.журн. 2012.   |  |  |  |  |  |  |  |
|   | №3. Режим лоступа: http://technomag.bmstu.ru/doc/367724.html (дата   |  |  |  |  |  |  |  |
| 6 Мартынов А.К. Экспериментальная аэродинамика. М |  |  |  |  |  |  |  |  |
|   | Государственное  |  |  |  |  |  |  |  |
|   | П  |  |  |  |  |  |  |  |
|   | Дополнител   |  |  |  |  |  |  |  |
| 7   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор   |  |  |  |  |  |  |  |
| 7   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа:   |  |  |  |  |  |  |  |
| ŕ   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа:  http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconteroy/print.html  |  |  |  |  |  |  |  |
| 7 8   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа:  http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconteroy/print.html Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames  |  |  |  |  |  |  |  |
| 8   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: <a href="http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print.html">http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print.html</a> Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим доступа:   |  |  |  |  |  |  |  |
| ŕ   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: <a href="http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print.html">http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print.html</a> Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode  |  |  |  |  |  |  |  |
| 8   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: <a href="http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print.html">http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print.html</a> Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science,   |  |  |  |  |  |  |  |
| 8   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: <a href="http://www.thg-ru/consumer/obzor-fnv-multiconterov/print-html">http://www.thg-ru/consumer/obzor-fnv-multiconterov/print-html</a> Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science, Engineering and Technology, Vol. 25, 2007. Pp. 225-229. 11. Madani T.,  |  |  |  |  |  |  |  |
| 8   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: <a href="http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconteroy/print.html">http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconteroy/print.html</a> Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science,   |  |  |  |  |  |  |  |
| 8   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: <a href="http://www.thg-ru/consumer/obzor-fnv-multiconterov/print-html">http://www.thg-ru/consumer/obzor-fnv-multiconterov/print-html</a> Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science, Engineering and Technology, Vol. 25, 2007. Pp. 225-229. 11. Madani T.,  |  |  |  |  |  |  |  |
| 8   | Редакция Tom's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: <a href="http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print.html">http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print.html</a> Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science, Engineering and Technology, Vol. 25, 2007. Pp. 225-229. 11. Madani T., Dikmen I.C., Arisoy A., Temeltas H. Attitude control of a quadrotor. 4th   |  |  |  |  |  |  |  |
| 8 9   | Редакция Тот's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа:  http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print html Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science, Engineering and Technology, Vol. 25, 2007. Pp. 225-229. 11. Madani T., Dikmen I.C., Arisoy A., Temeltas H. Attitude control of a quadrotor. 4th International Conference on Recent Advances in Space Technologies, 2009. Pp. 722-727. 4. Luukkonen T. Modelling and Control of Quadcopter.   |  |  |  |  |  |  |  |
| 8   | Редакция Тот's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа:  http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print html Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science, Engineering and Technology, Vol. 25, 2007. Pp. 225-229. 11. Madani T.,  Dikmen I.C., Arisoy A., Temeltas H. Attitude control of a quadrotor. 4th International Conference on Recent Advances in Space Technologies, 2009. Pp. 722-727. 4. Luukkonen T. Modellingand Control of Quadcopter.  LIPOSAFETYANDMANAGEMENT: Режимдоступа:   |  |  |  |  |  |  |  |
| 8 9   | Редакция Тот's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа:  http://www.tho.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print html Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science, Engineering and Technology, Vol. 25, 2007. Pp. 225-229. 11. Madani T., Dikmen I.C., Arisoy A., Temeltas H. Attitude control of a quadrotor. 4th International Conference on Recent Advances in Space Technologies, 2009. Pp. 722-727. 4. Luukkonen T. Modellingand Control of Quadcopter.  |  |  |  |  |  |  |  |
| 8<br>9<br>10                                      | Редакция Тот's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: http://www.tho.ru/consumer/obzor_fnv_multiconterov/print html Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science, Engineering and Technology, Vol. 25, 2007. Pp. 225-229. 11. Madani T., Dikmen I.C., Arisoy A., Temeltas H. Attitude control of a quadrotor. 4th International Conference on Recent Advances in Space Technologies, 2009. Pp. 722-727. 4. Luukkonen T. Modellingand Control of Quadcopter. LIPOSAFETYANDMANAGEMENT: Режимдоступа: http://aerobot.com.au/support/training/lipo-safety (Лата обращения Murray R.M., Li Z, Sastry S.S. A Mathematical Introduction to Robotic   |  |  |  |  |  |  |  |
| 8<br>9<br>10<br>11<br>12                          | Редакция Том's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: http://www.thg.ru/consumer/obzor fov multiconterov/print html Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science, Engineering and Technology, Vol. 25, 2007. Pp. 225-229. 11. Madani T., Dikmen I.C., Arisoy A., Temeltas H. Attitude control of a quadrotor. 4th International Conference on Recent Advances in Space Technologies, 2009. Pp. 722-727. 4. Luukkonen T. Modellingand Control of Quadcopter. LIPOSAFETYANDMANAGEMENT: Режимдоступа: http://aerobot.com.au/support/training/lino-safety (Лата обращения Murray R.M., Li Z, Sastry S.S. A Mathematical Introduction to Robotic Zhao W., Hiong Go T. Quadcopterformation flight control combining |  |  |  |  |  |  |  |
| 8<br>9<br>10<br>11<br>12                          | Редакция Тот's Hardware Guide. FPV- мультикоптеры: обзор технологии и железа. 25 июня 2014. Режим доступа: http://www.thg.ru/consumer/obzor_fpv_multiconterov/print html Alderete T.S. "Simulator Aero Model Implementation" NASA Ames Research Center. Moffett Field. California. P. 21. Режим лоступа: Bouadi H., Tadjine M. Nonlinear Observer Design and Sliding Mode Control of Four Rotors Helicopter. World Academy of Science, Engineering and Technology, Vol. 25, 2007. Pp. 225-229. 11. Madani T., Dikmen I.C., Arisoy A., Temeltas H. Attitude control of a quadrotor. 4th International Conference on Recent Advances in Space Technologies, 2009. Pp. 722-727. 4. Luukkonen T. Modellingand Control of Quadcopter. LIPOSAFETYANDMANAGEMENT: Режимдоступа: http://aerobot.com.au/support/training/lipo-safety (Лата обращения Murray R.M., Li Z, Sastry S.S. A Mathematical Introduction to Robotic   |  |  |  |  |  |  |  |

# 2. Список литературы, рекомендованной учащимся, для успешного освоения данной образовательной программы

| 1 | Лекции от «Коптер-экспресс» <a href="https://youtu.be/GtwG5ajQJvA?t=1344">https://youtu.be/GtwG5ajQJvA?t=1344</a> |  |
|---|---|--|
|   | https://www.youtube.com/watch?v=FF6z-bCo3T0   |  |
|   | http://alexgyver.ru/quadcopters/  |  |

3. Список литературы, рекомендованной родителям в целях расширения диапазона образовательного воздействия и помощи родителям в обучении и воспитании ребенка

1 Подборка журналов «Школа для родителей» от издательского дома МГПУ «Первое сентября» под ред. С.Соловейчика https://drive.google.com/open?id=0B\_zscjiLrtypR2dId1p0T1ZGLWM

# ПРИЛОЖЕНИЕ 1 Материально-техническое обеспечение

| .№<br>п<br>/<br>п | Н<br>а<br>и<br>м<br>е<br>н<br>о<br>в<br>а<br>н<br>и<br>е   | Назначение/кратк<br>ое описание<br>функционала<br>оборудования | Сто<br>имо<br>сть | Кол<br>ичес<br>тво | И<br>т<br>о<br>г<br>о |
|-------------------|--|--|-------------------|--------------------|-----------------------|
| 1                 | Учебное<br>(обязательное)<br>оборудование  |  |                   |                    |                       |
| 1 . 1             | Основной набор (рама, запчасти, моторы, пропеллеры, регуляторы, полетный контроллер, радиоаппаратура, зарядка, аккумуляторы)                     | Набордлясборкиквад<br>рокоптера                                |                   |                    |                       |
| 1 . 2             | Комплект для FPV-полетов (камера, видеопередатчи к, видеоприемник, антенны, мониторчик, батарейки.)  | Комплект для<br>полетов от первого<br>лица                     |                   |                    |                       |
| 1 . 3             | Комплект для изучения основ радиоэлектроники и программирования микроконтроллеров (бортовой компьютер, радиомодем, видеокамера, электроника, ПО) | Комплектдляпрогра<br>ммированиякоптера                         |                   |                    |                       |

| 1      | Квадрокоптер  | Коптер для начального   |  |  |
|--------|---|---|--|--|
| 4      | Квадрокоптер  | знакомства,<br>отработки азов<br>пилотирования  |  |  |
| 1 . 5  | Квадр окопте р с фоток амеро й на гирост абилиз ирова нном подвес е             | Коптердля обучение<br>аэросъёмке,<br>настройке и<br>обслуживанию БАС  |  |  |
| 1 . 6  | Конвертоплан  | Конвертоплан<br>для обучения<br>настройке,<br>обслуживанию<br>и эксплуатации<br>БАС<br>перспективных<br>типов |  |  |
| 1 . 7  | Фотокамера  | Фотокамера для установки на конвертоплан  |  |  |
| 1 . 8  | Учебная БАС<br>самолетноготипа  | БАС для обучения азам пилотирования беспилотных самолетов   |  |  |
| 1 . 9  | Квадрокоптерс 3<br>доп.<br>аккумуляторами,<br>доп. зарядкой и<br>защитой винтов | Коптер для отработки навыков пилотирования, проведения аэросъёмки   |  |  |
| 2      | Компьютерноеоборуо<br>вание   |   |  |  |
| 2<br>1 | Ноутбук   | Работас ПО БПЛА   |  |  |

| 2 |                              | Работа с ПК и/или    |  |
|---|------------------------------|----------------------|--|
|   | Мышь                         |                      |  |
| 2 |                              | ноутбуком            |  |
|   |                              | Тумба для            |  |
| 2 | Тележка для зарядки и        | хранения и           |  |
|   | хранения ноутбуков           | зарядки              |  |
| 3 | лрапопил поутоуков           |                      |  |
|   |                              | ноутбуков            |  |
| 2 |                              | Многофункц           |  |
|   | МФУ                          | иональноеус          |  |
| 4 |                              | тройство             |  |
| 2 |                              |                      |  |
|   | Сетевойудлинитель            | Сетевойудлинитель    |  |
| 5 | сетевонудлинитель            | Сетевонудлинитель    |  |
| 3 |                              |                      |  |
|   | Презентационноеобор          |                      |  |
| 3 | удование                     |                      |  |
|   | удование                     |                      |  |
| 3 |                              | подачаинфор          |  |
|   | LED панель                   | мационногома         |  |
| 1 |                              | териала              |  |
| 3 |                              | •                    |  |
|   | Цастанна ак <b>п</b> аннална | крепление LED        |  |
| • | Настенноекрепление           | панели               |  |
| 2 |                              |                      |  |
|   | Расходные материалы          |                      |  |
| 4 | и запасные части             |                      |  |
|   | ii suimeilbie iueiii         |                      |  |
| _ | 3.5.5                        |                      |  |
| 5 | Мебель                       |                      |  |
|   |                              |                      |  |
| 5 | T.C                          | Размещение учеников  |  |
|   | Комплектмебели               | в учебном кабинете   |  |
| 1 |                              | by feeling Ruomiere  |  |
| 5 | Сратини иниста ата тт        |                      |  |
| . | Светильникнастольный         | Освещение            |  |
| 2 | галогеновый                  | Ţ                    |  |
| 5 |                              |                      |  |
|   | IC                           | Сбор мусора и прочих |  |
| • | Корзиныдлямусора             | непищевых отходов    |  |
| 3 |                              |                      |  |

### приложение 2

## Правила выбора темы проекта

Способы решения проблем начинающими исследователями во многом зависят от выбранной темы. Надо помочь детям найти все пути, ведущие к достижению цели, выделить общепринятые, общеизвестные и нестандартные, альтернативные; сделать выбор, оценив эффективность каждого способа.

**Правило 1.** Тема должна быть интересна ребенку, должна увлекать его. Исследовательская работа эффективна только на добровольной основе. Тема, навязанная ученику, какой бы важной она ни казалась взрослым, не даст должного эффекта.

**Правило 2.** Тема должна быть выполнима, решение ее должно быть полезно участникам исследования. Натолкнуть ребенка на ту идею, в которой он максимально реализуется как исследователь, раскроет лучшие стороны своего интеллекта, получит новые полезные знания, умения и навыки, – сложная, но необходимая задача для педагога.

**Правило 3.** Тема должна быть оригинальной с элементами неожиданности, необычности. Оригинальность следует понимать, как способность нестандартно смотреть на традиционные предметы и явления.

**Правило 4.** Тема должна быть такой, чтобы работа могла быть выполнена относительно быстро. Способность долго концентрировать собственное внимание на одном объекте, т. е. долговременно, целеустремленно работать в одном направлении, у школьника ограниченна.

**Правило 5.** Тема должна быть доступной. Она должна соответствовать возрастным особенностям детей. Это касается не только выбора темы исследования, но и формулировки и отбора материала для ее решения. Одна и та же проблема может решаться разными возрастными группами на различных этапах обучения.

**Правило 6.** Сочетание желаний и возможностей. Выбирая тему, педагог должен учесть наличие требуемых средств и материалов – исследовательской базы. Ее отсутствие, невозможность собрать необходимые данные обычно приводят к поверхностному решению, порождают "пустословие". Это мешает

развитию критического мышления, основанного на доказательном исследовании и надежных знаниях.

**Правило 7.** С выбором темы не стоит затягивать. Большинство учащихся не имеют постоянных пристрастий, их интересы ситуативны. Поэтому, выбирая тему, действовать следует быстро, пока интерес не угас.

# Примерныетемыпроектов:

- 1. Моделированиеквадрокоптера.
- 2. Проектирование полета над трассой спрепятствиями.
- 3. Программирование автономного взлета и посадкиквадрокоптера.
- 4. Видео нарезка полетов вокруг Кванториума.
- 5. Организациягонкиквадрокоптеров.
- 6. ПрименениеквадрокоптероввГеоквантуме.
- 7. Проектированиеквадрокоптера-траспортировщика.
- 8. Автономный полет по заданнойтраектории.
- 9. Создание помощника для преподавателя на контрольных работах.

### приложение 3

## Пример кейса

Аэросъемка «Для чего на самом деле нужен беспилотный летательный аппарат?»

Описание реальной ситуации (кейса)

Мы работаем в администрации технопарка и нам необходимо набрать красочные и интересные материалы для сайта, чтобы привлечь больше клиентов и компаний. Также многие резиденты технопарка жалуются, что, учитывая большую территорию технопарка, они до сих пор не знают, как он выглядит целиком, отсутствует навигация по территории технопарка. В дополнение необходимо определить точную площадь территории технопарка.

# Общиевопросы

- Чтотакое БПЛА?
- Как устроен и работает БПЛА?
- Какие данные он позволяет получить?
- Чем аэросъёмка с БПЛА отличается от космической съемки?

# Термины:

- Аэросъемка
- Носители и полезнаянагрузка
- Классификация (маршрутная, линейная) аэросъемки
- Высота, перекрытие, базис, интервалфотографирования
- Фотомозаика
- Ортофотоплан

# Материалы:

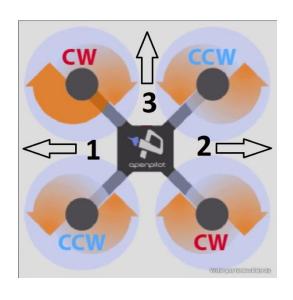
- Компьютер
- Интернет
- Архивныематериалыаэросъемки
- ПОдля обработки данных Аэросъемки (AgisoftPhotoscan)
- Квадрокоптер
- Фотоаппарат
- Штатив
- Google Maps
- Квадрокоптер с устройствомаэрофотосъемки

### ТЕСТ ПО ПРОГРАММЕ

### «БЕСПИЛОТНЫЕ ЛЕТАТЕЛЬНЫЕ АППАРАТЫ»

# 1. Что такое Квадрокоптер?

- 1) это беспилотный летательный аппарат
- 2) обычно управляется пультом дистанционного управления с земли
- 3) имеет один мотор с двумя пропеллерами
- 4) имеет четыре мотора (или меньше) с четырьмя пропеллерами



- 2. В Российском законодательстве установлена максимальная масса квадрокоптера не требующего специального разрешения на полеты:
  - 1) до 250 грамм 2) до 500 грамм
  - 3) до 1000 грамм 4) \_\_\_\_\_
- 3. На картинке представлен квадрокоптер и схематично показано направление вращения винтов. Укажи верное направление движения «вперед» квадрокоптера:
  - 1) 1 2) 2 3) 3

# 4. Что такое электронный регулятор оборотов?

- 1) устройство для управления оборотами электродвигателя, применяемое на радиоуправляемых моделях с электрической силовой установкой
- 2) устройство для управления оборотов резиномоторного двигателя
- 3) устройство для управления оборотами сервомашинки

# 5. Kv-rating показывает:

- 1) сколько оборотов совершит двигатель за одну минуту (RPM) при определенном напряжении
- 2) емкость батареи питания квадрокоптера
- 3) скорость движения квадрокоптера по прямой

# 6. Расшифруй надпись: Turnigy Multistar 5130-350

- 1) это двигатель с высотой 51мм, диаметром статора 30 мм и KV 350
- 2) это двигатель с диаметром статора 51 мм, высотой 30 мм и KV 350
- 3) это двигатель с диаметром ротора 51 мм, высотой 30 мм и KV 350

# 7. Расшифруй надпись: ScorpionM-2205-2350KV

- 1) это двигатель с диаметром статора22 мм, высотой 5 мм и KV 2350
- 2) это двигатель с диаметром ротора 22 мм, высотой 5 мм и KV 2350
- 3) это двигатель с высотой 22мм, диаметром статора 5 мм и KV 2350

# 8. Чем лучше использование бесколлекторного двигателя?

- 1) лучшее соотношение масса/мощность, лучшее КПД
- 2) легче

3) компактнее

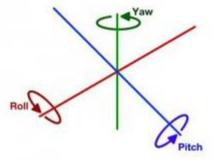
- 4) меньше греются 5) практически не создают помех
- 9. Параметр указывающий, на сколько поднялся бы пропеллер за один оборот вокруг своей оси с данным наклоном лопасти, если бы он двигался в плотном веществе, называется:
  - 1) Scrutch 2)Pitch3) Patch

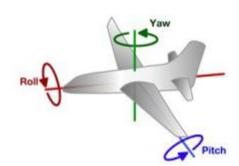
# 10. Расшифруй цифровое обозначение пропеллера размером 10х4,5:

- 1) Первая цифра в маркировке обозначает шаг винта в дюймах, а вторая диаметр винта
- 2) Первая цифра в маркировке обозначает диаметр винта в дюймах, а вторая диаметр отверстия под ось мотора
- 3) Первая цифра в маркировке обозначает диаметр винта в дюймах, а вторая шаг винта

# 11. Посмотри на рисунок и укажи, каким словом отмечен тангаж:

- 1) Roll
- 2) Pitch
- 3) Yaw





# 12. Посмотри на рисунок и укажи, каким словом отмечен крен:

- 1) Roll 2) Pitch 3) Yaw
- 13. Посмотри на рисунок и укажи, каким словом обозначается рыскание:
  - 1) Roll 2) Pitch 3) Yaw
- 14. Как расшифровывается аббревиатура FPV?
  - 1) носимая камера 2) полеты без управления 3) вид от первого лица

# 15. Полётный контроллер – это:

- 1) электронное устройство, управляющее положением камеры для записи видео
- 1) электронное устройство, управляющее полётом летательного аппарата.
- 2) электронное устройство для связи через спутник

| я? |
|----|
|    |

| ARM – это    |  |  |  |
|--------------|--|--|--|
| DISARM - это |  |  |  |

| 17. | Что делать | если квадрокоптер | ударился о землю | и потерял | управление |
|-----|------------|-------------------|------------------|-----------|------------|
|-----|------------|-------------------|------------------|-----------|------------|

- 1) \_\_\_\_\_
- 2)
- 3) \_\_\_\_\_
- 4) \_\_\_\_\_

| 5) |      |      |  |
|----|------|------|--|
| _  | <br> | <br> |  |

# 18. Что обязательно нужно проверить ПЕРЕД вылетом?

- 1) Затянутость гаек пропеллеров и отсутствие болтающихся проводов
- 2) Заряд аккумуляторов и правильность установки пропеллеров
- 3) Крепление и целостность защит пропеллеров

# 19. Что НЕЛЬЗЯ делать во время полета?

- 1) Стоять сбоку от зоны полётов
- 2) Двигать стиками в крайние положения
- 3) Медленно летать
- 4) Летать выше собственного роста

# 20. Что делать сразу после приземления?

- 1) Сфотографировать на телефон
- 2) Выключить пульт
- 3) Подойти к коптеру и отключить его LiPo аккумулятор
- 4) Disarm и проверить газ