

<b>Школа:</b>			
<b>Дата:</b>	<b>ФИО учителя:</b>		
<b>Класс:</b>	<b>Участвовали:</b>		<b>Не участвовали:</b>
<b>Тема урока: Переменные</b>			
<b>Цели обучения, которые достигаются на данном уроке</b>	<p>Познакомить с блоком переменных.</p> <p>Применить и показать принцип работы переменных</p> <p>Научиться записывать переменную для сохранения значения данных и производить считывание переменной, чтобы получить доступ к сохраненному значению.</p>		
<b>Цели урока</b>	<p><b>Все учащиеся смогут:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Назвать основные типы переменных</li> </ul> <p><b>Большинство учащихся смогут:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Применить переменные с использованием переменной ввода и вывода</li> </ul> <p><b>Некоторые учащиеся смогут:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>написать программу прямолинейного движения для проезда роботом расстояния в 1 метр.</li> </ul>		
<b>Критерии оценивания</b>	<p>Понятие о переменных и их типов</p> <p>Принять переменные в действиях роботов</p> <p>Создать различные поведения действий робота с использованием переменной</p>		
<b>Воспитание ценностей</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>воспитывать умение работать в коллективе, эффективно распределять обязанности;</li> <li>формировать творческое отношение к выполняемой работе</li> </ul>		
<b>Предварительные знания</b>	Шины данных		
<b>Межпредметные связи</b>	Информатика, математика, физика		
<b>Запланированные этапы урока</b>	<b>Запланированная деятельность на уроке</b>		<b>Ресурсы</b>
<b>Начало урока 2 мин</b>	<p>Организационный момент.</p> <p>Приветствие учащихся.</p> <p>Объявление темы урока, целей обучения, совместное определение целей урока и критериев оценивания</p>		
<b>Середина урока 5 мин</b>	<p>Переход к теме</p> <p><b>1 Актуализация опорных знаний</b></p> <p>Телеграмма</p> <p>Ученику предлагается кратко написать, что он знает по теме «Шины данных» и пожелание соседу по парте, отправить телеграмму (обменяться).</p> <p>Написать в телеграмме пожелание себе.</p> <p><b>Объединить на микрогруппы (три)</b></p>		<a href="https://ev3-help-online.api.education.lego.com/Education/ru-ru/page.html?Path=blocks%2FLEGO%2FVariable.html">https://ev3-help-online.api.education.lego.com/Education/ru-ru/page.html?Path=blocks%2FLEGO%2FVariable.html</a>
<b>8 мин</b>	<p><b>2 Изучение нового материала</b></p> <p>Блок переменных позволяет считывать или записывать переменную в вашу программу. Также вы можете создать новую переменную и дать ей название.</p> <p>Переменная – это место в памяти модуля EV3, в котором может храниться значение данных. Можно записать переменную для сохранения значения данных. Позже в ходе программы вы можете произвести считывание переменной, чтобы получить доступ к сохраненному значению.</p>		

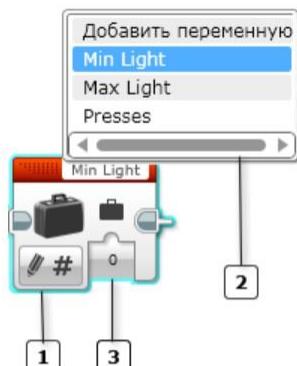
Каждая переменная имеет тип и название. Различные типы — это числовое значение, логическое значение, текст, числовой массив и логический массив. Вы можете выбрать название переменной, которое используется для идентификации переменной.

### Записать

Режим «Записать» позволяет выбирать переменную, которую вы уже ввели в свою программу, и сохранить в ней значение.

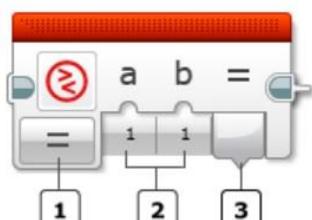
Для записи переменной:

1. Используйте выбор режимов, чтобы выбрать режим «Запись».
  2. Выберите тип переменной.
  3. Щелкните на текстовом поле блока для отображения всплывающего меню.
  4. Выберите название переменной, которую вы хотите использовать.
- 5 Теперь вы можете сохранить значение переменной, используя . ввод «Значение». Можно либо ввести значение непосредственно во ввод «Значение», либо использовать шину данных.



- [1] Выбор режима
- [2] Название переменной
- [3] Ввод

Блок сравнения сравнивает два числа на предмет равнозначности или определения большего числа. Вы можете выбрать одно из шести разных сравнений. Отображаемый результат является истиной или ложью.



- [1] Выбор режима
- [2] Вводы
- [3] Выход

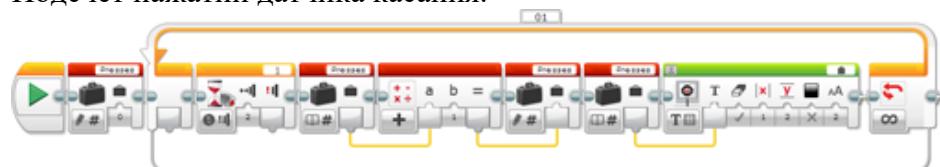
Выберите тип сравнения, который вы хотите использовать, выбрав режим в выборе режима. Блок рассчитает вывод «Результат», сравнив два ввода А и В, как показано в таблице ниже.

Режим	Используемые вводы	Отображаемый результат
= Равно	A, B	Истина, если $A = B$ , в противном случае – ложь.
$\neq$ Не равно	A, B	Истина, если $A \neq B$ , в противном случае – ложь.
> Больше	A, B	Истина, если $A > B$ , в противном случае – ложь.
< Меньше	A, B	Истина, если $A < B$ , в противном случае – ложь.
$\geq$ Больше или равно	A, B	Истина, если $A \geq B$ , в противном случае – ложь.
$\leq$ Меньше или равно	A, B	Истина, если $A \leq B$ , в противном случае – ложь.

7 мин

### Практическая работа

Подсчет нажатий датчика касания.



### Самостоятельная работа

**Задача** Необходимо написать программу прямолинейного движения для проезда роботом расстояния в 1 метр.

#### Решение:

За один полный оборот мотора робот проезжает расстояние, равное длине окружности колеса. Это расстояние можно найти, умножив число **Пи** ( $=3,14159$ ) на диаметр колеса. Диаметр колеса из образовательного набора LEGO mindstorms EV3 равен **56 мм**, а - из домашнего набора LEGO mindstorms EV3 равен **43,2 мм**. Если переведем расстояние в 1 метр в миллиметры (**1000 мм**) и разделим на расстояние, которое робот проходит за один оборот мотора, то узнаем: сколько оборотов мотора необходимо для проезда всего заданного расстояния.



Рис. 7

Приступим к созданию программы:

1. Используя программный блок **"Константа"**, заведем в программу постоянное число Пи, равное примерно



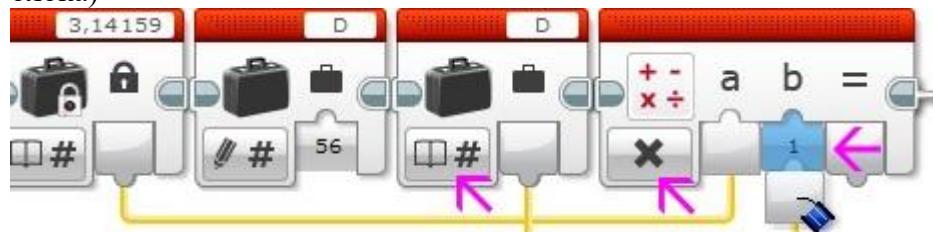
3,14159.

2. Используя программный блок **"Переменная"**, создадим в программе переменную **D** и занесем в нее значение диаметра колеса в зависимости от используемого конструктора (если вы использовали другие колеса, то самостоятельно измерьте диаметр и внесите значение в программный

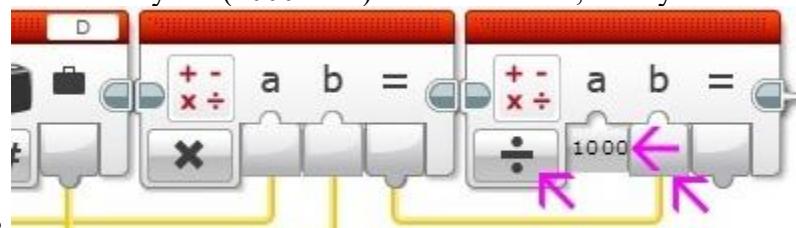


блок).

- Используя программный блок "Математика", умножим значение блока "Константа" на значение переменной **D**. Для передачи значения из переменной **D** в программный блок "Математика" используем второй программный блок "Переменная" в режиме "Считывание"! (Для передачи значений между программными блоками используются шины данных. Чтобы установить шину данных, необходимо "потянуть" выходной параметр одного программного блока и "присоединить" его к входному параметру другого программного блока)

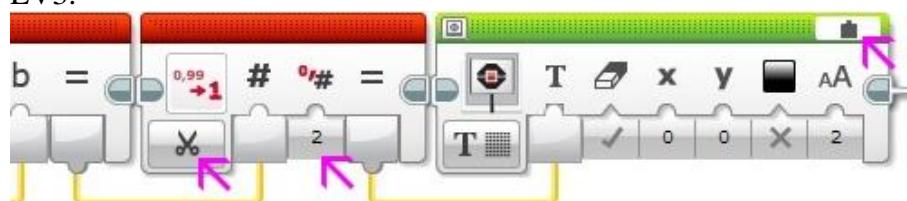


- Используя программный блок "Математика", разделим значение пути (1000 мм) на значение, полученное в шаге

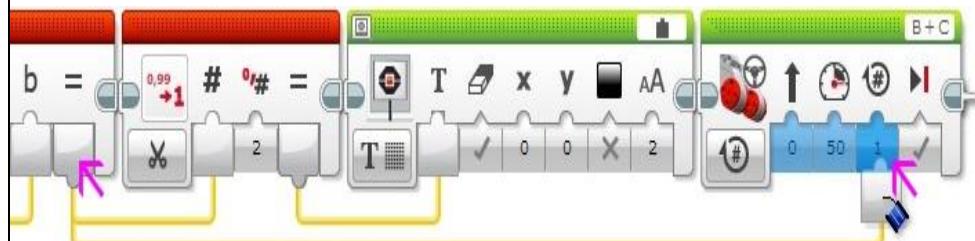


3.

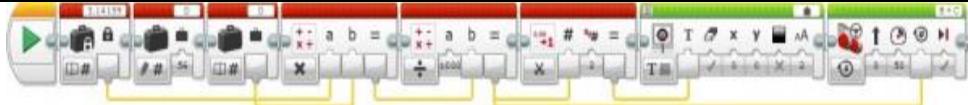
- Полученное в шаге 4 значение, округлив до двух знаков после запятой, выведем на экран модуля EV3.



- Полученное в шаге 4 значение подадим в параметр "Обороты" блока "Рулевое управление".



Загрузим полученную программу в нашего робота. Поставим робота на ровную свободную площадку и запустим программу. Измерив расстояние, пройденное роботом, убедимся в правильности нашей программы!



<b>Конец урока 3 мин</b>	<b>Рефлексия</b> <b>Наряди елку.</b> Успешно выполнил задание – повесил шарик, были ошибки – шарик остался возле елки.		
<b>Дифференциация – каким образом Вы планируете оказать больше поддержки? Какие задачи Вы планируете поставить перед более способными учащимися?</b>	<b>Оценивание – как Вы планируете проверить уровень усвоения материала учащимися?</b>	<b>Охрана здоровья и соблюдение техники безопасности</b>	
Дифференциация в подборе заданий, в ожидаемом результате от конкретного ученика, в оказании индивидуальной поддержки учащемуся на этапе решения задач.	Взаимооценивание (по результатам эксперимента) Самооценивание (решение задач)	Соблюдение Правил техники безопасности в кабинете информатики	
<b>Рефлексия по уроку</b> <i>Были ли цели урока/цели обучения реалистичными? Все ли учащиеся достигли ЦО? Если нет, то почему? Правильно ли проведена дифференциация на уроке? Выдержаны ли были временные этапы урока? Какие отступления были от плана урока и почему?</i>	<i>Используйте данный раздел для размышлений об уроке. Ответьте на самые важные вопросы о Вашем уроке из левой колонки.</i>		