

БЕКІТЕМІН:
УТВЕРЖДАЮ
ДИРЕКТОР
Сабиржанова Г.М.
29.08.2024

КЕЛІСЕМІН:
Оқу ісінің меңгерушісі
СОГЛАСОВАНО:
Зам.директора по
Учебно-воспитательной
работе
Аманжолова Б. М.
29.08.2024

ҚАРАЛДЫ:
ӘБ жетекшісі
Хаттама № 1

РАССМОТРЕНО
НА ЗАСЕДАНИИ МО:
Медеубаев С.А.
28.08.2024

КҮНТІЗБЕЛІК – ТАҚЫРЫПТЫҚ ЖОСПАРЛАУ

Информатика пәні бойынша зерде
бұзылыстары бар балаларға арналған

КАЛЕНДАРНО - ТЕМАТИЧЕСКОЕ ПЛАНИРОВАНИЕ

по информатики для учащихся с легким
нарушением интеллекта

МҰҒАЛІМ:
УЧИТЕЛЬ:

Шубин Андрей Константинович

АУЫЛ:
СЕЛО:

п. Аршалы

МЕКТЕП:

«АРШАЛЫ КЕНТІНІҢ № 2 ЖАЛПЫ
ОРТА БІЛІМ БЕРЕТІН МЕКТЕБІ»

СЫНЫП:

5«Б»- сынып

КАЛЕНДАРНО - ТЕМАТИЧЕСКИЙ ПЛАН

ИНФОРМАТИКА

дисциплина

в неделю

класс

5

1 час

Итого:

34

часа,

РАЗДЕЛ

ТЕМА УРОКА

ЦЕЛЬ ОБУЧЕНИЯ

ДЗ

К-ВО ЧАСОВ

СРОКИ

1 четверть

1	Раздел 1. Представление информации	Информация вокруг нас	5.2.1.1 приводить примеры разных видов информации и представлять информацию в разных формах	Т. 1.1	1	
2		Передача информации	5.2.1.2 приводить примеры каналов связи, источников и приемников информации	Т. 1.2	1	
3, 4		Шифрование информации	5.2.1.3 кодировать и декодировать текстовую информацию	Т. 1.3	2	
5, 6		Двойное представление информации	5.2.1.4 пояснять, что вся информация для компьютера представляется в двойном виде	Т. 1.4	2	
7		Представление графической информации	5.2.1.4 пояснять, что вся информация для компьютера представляется в двойном виде	Т. 1.5	1	
8, 9		Практические задания	5.2.1.1 приводить примеры разных видов информации и представлять информацию в разных формах	Т. 1.6, 1.7	1	

2 четверть

10	Раздел 2. Компьютерная графика	Растровые и векторные графические редакторы	5.2.2.4 оценивать преимущества и недостатки растровой и векторной графики	Т. 2.1	1	
11		Создание и редактирование растровых изображений	5.2.2.2 создавать и редактировать растрового изображения	Т. 2.2	1	
12		Обработка растровых изображений	5.2.2.2 создавать и редактировать растрового изображения	Т. 2.3	1	
13		Обработка растровых изображений.	5.2.2.2 создавать и редактировать растрового изображения	Т. 2.4	1	
14		Практическая работа	5.2.2.2 создавать и редактировать растрового изображения	Т. 2.5	1	
15		Создание векторных изображений	5.2.2.3 создавать и редактировать векторные изображения	Т. 2.6	1	
16		Работа с кривыми	5.2.2.3 создавать и редактировать векторные изображения	Т. 2.7	1	
		Сравнение растровых и векторных изображений	5.2.2.4 оценивать преимущества и недостатки растровой и векторной графики	Т. 2.7	1	

3 четверть							
17	Раздел 3. Робототехника	Виды роботов и области их применения	5.3.4.1 формулировать определение робота;	Т. 3.1	1		
18		История и перспективы робототехники	5.3.4.3 приводить примеры технических достижений человечества в области робототехники	Т. 3.2	1		
19, 20		Гирокоспический датчик	5.3.4.4 объяснять принцип работы гирокоспического датчика;	Т. 3.3	2		
21		Повороты роботов. Практическая работа	5.3.3.1 создавать программы определения углового наклона робота	Т. 3.4	1		
22, 23	Раздел 4. Соревнования роботов	Движение робота по линии	5.3.3.2 создавать программы для поворота робота на заданные градусы	Т. 3.4	1		
24, 25		Робо-сумо	5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота	Т. 4.1, 4.2	2		
26		Практическая работа	5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.3, 4.4	2		
			5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота	Т. 4.3, 4.4	2		
27	Раздел 5. Компьютер и безопасность	Как не навредить себе при работе за компьютером?	5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
			4 четверть				
			5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
			5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота	Т. 4.3, 4.4	2		
			5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота	Т. 4.3, 4.4	2		
			5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
			5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
			5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота	Т. 4.3, 4.4	2		
			5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота	Т. 4.3, 4.4	2		
			5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
28	Раздел 5. Компьютер и безопасность	Цифровые носители информации	5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
29	Раздел 5. Компьютер и безопасность	Какие есть опасности при работе в Интернете?	5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
30, 31	Раздел 5. Компьютер и безопасность	Как защитить свои данные на компьютере?	5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
32	Раздел 5. Компьютер и безопасность	Создание папок и файлов общего доступа	5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
33, 34	Раздел 5. Компьютер и безопасность	Выполнение мини-проектов	5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;	Т. 4.5	1		
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.3 использовать датчик цвета для организации движения робота			Т. 4.3, 4.4	2			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			
5.3.3.4 использовать датчик ультразвука для нахождения объекта;			Т. 4.5	1			