

положительных эмоций от работы на занятии.  
Социально-бытовая реабилитация

Содержание курса по социально-бытовой ориентировке включает в себя следующие направления работы:

- 1) формирование познавательной культуры;
- 2) воспитание здорового образа жизни;
- 3) правильное восприятие себя и общества;
- 4) формирование нравственной, трудовой, коммуникативной культуры;
- 5) способствует формированию профессионального выбора.

Специальные коррекционные занятия по социально-бытовой ориентировке направлены на практическую подготовку детей к самостоятельной жизни и труду, на формирование у них знаний и умений, способствующих социальной адаптации, на повышение уровня общего развития ребёнка. Каждый ребёнок независимо от его интеллектуальных и физических возможностей, овладевает основными способами ухода за одеждой, приготовления пищи.

Комплексное использование различных технологий помогает детям снять напряжение, волнение, избавиться от страхов, стеснений, проблем в общении со сверстниками и других психологических проблем.

### Библиографический список

1. Грабенко, Т. М., Зинкевич — Евстигнеева, Т. Д. Чудеса на песке. Практикум по песочной терапии/Т. М. Грабенко, Т. Д. Зинкевич — Евстигнеева. — СПб.: Речь, 2010. — 69 с.
2. Ермолаева, М. В. Психология развития /М. В. Ермолаева. — М.: МПСИ; Воронеж: МО-ДЕК, 2008. — 376 с.
3. Лапшин, В. А., Пузанов, Б. П. Основы дефектологии/В. А. Лапшин, Б. П. Пузанов. — М.: Просвещение, 1991. — 143 с.
4. Неретина, Т. Г. Специальная педагогика и коррекционная психология/Т. Г. Неретина. — М.: Флинта, 2008. — 376 с.
5. Сакович, Н. А. Практика сказкотерапии /Н. А. Сакович. — СПб.: Речь, 2004. — 224 с.

**М. А. Богдан,**

*учащийся объединения «Радиоконструирование»*

**В. Н. Лощенов,**

*педагог дополнительного образования МБОУ ДО «Станция юных техников» станицы Ленинградская, Краснодарский край*

---

---

## Модель киберпротеза

---

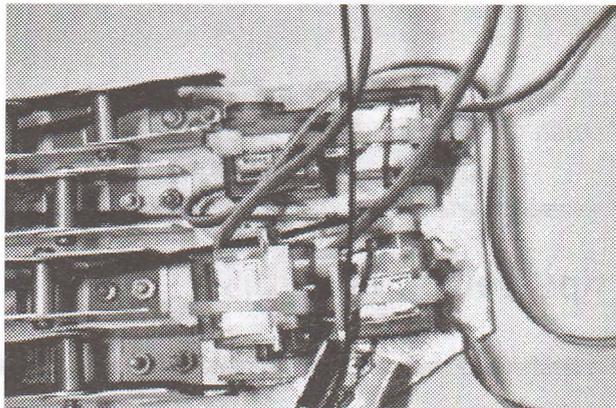
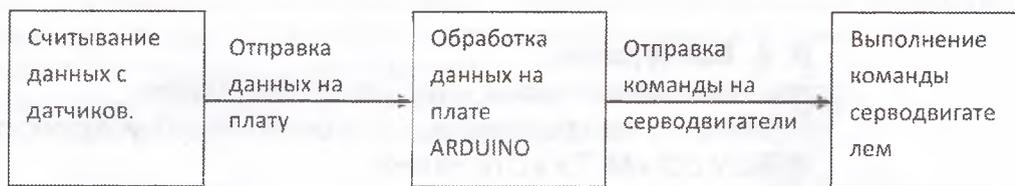
---

В течение последних двух лет ученые добились значимого прогресса в проектировании и изготовлении кибернетических протезов. Сегодня существует множество технологий, позволяющих парализованным людям и инвалидам управлять механическими манипуляторами посредством силы мысли.

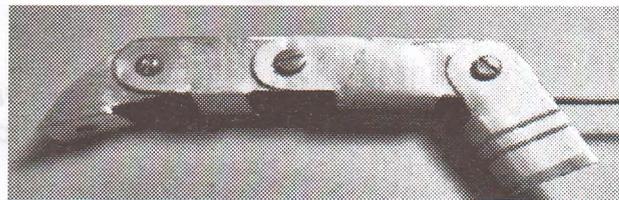
Целью наших исследований являлась разработка робо-руки, способной повторять движения руки человека с помощью датчиков,

помещённых на ней. В процессе исследования была создана робо-рука, способная повторять движения человеческой руки с датчиками.

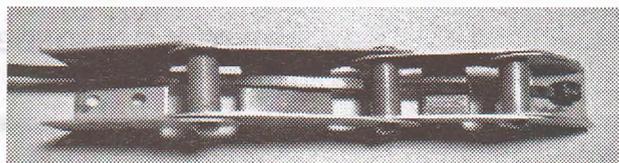
Действие нашего устройства основывается на считывании данных с датчика, прикреплённого к перчатке на руке оператора, обработке этих данных платой ARDUINO и отправке обработанных данных на серводвигатель в виде определённых команд.



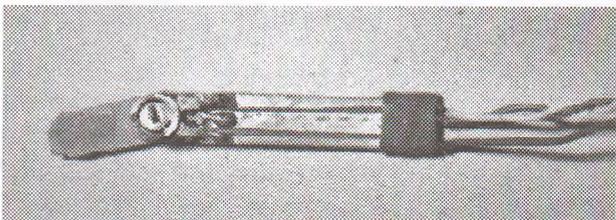
Серводвигатели, управляющие робо-рукой



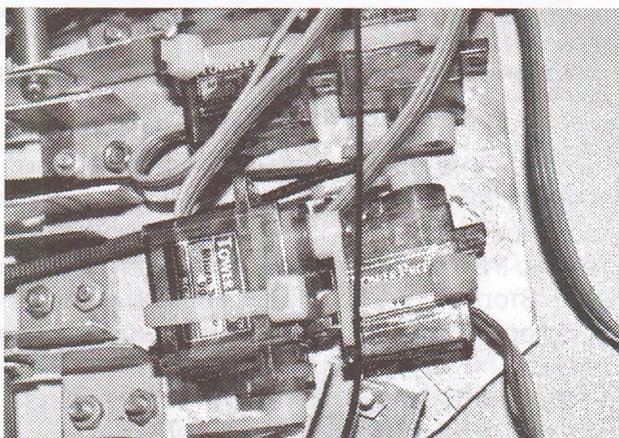
Палец робо-руки



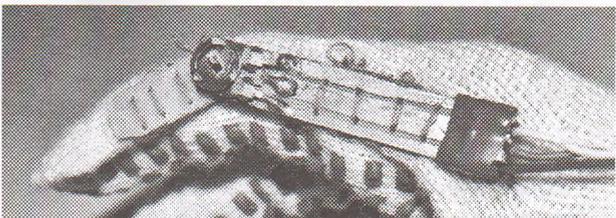
Сустав датчика



Сустав датчика



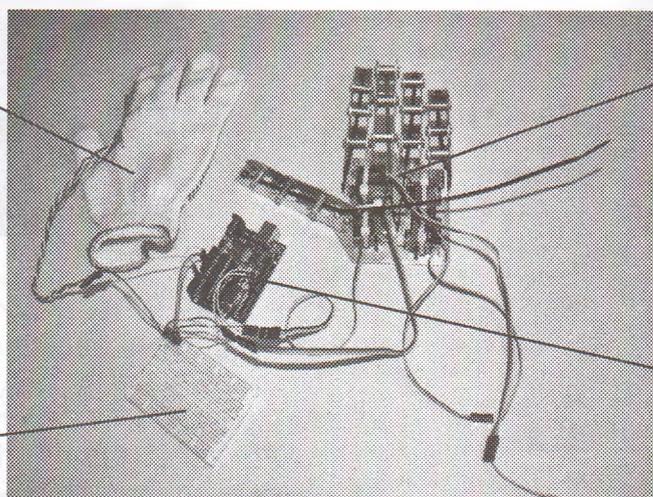
Сервоприводы



Сустав датчика, пришитый к перчатке

Перчатка с датчиками

Макетная плата



Робо-рука

Плата Arduino

Общий вид всего устройства

Данное устройство прошло успешное тестирование с двумя датчиками. В дальнейшем предполагается развить конструкцию до 5-ти датчиков и управлять всеми пальцами робо-руки.