



PLAN DE CLASE/NOTA TÉCNICA

NIVEL: SECUNDARIA

MAYO

- 1.- NOMBRE DEL PROFESOR: Candy Castillo Hernández: 3° GRUPO: "A" "B"
- 2.- ASIGNATURA: COMPUTACION/ROBOTICA
- 3.- TRIMESTRE: 3°
- 4.- SEMANA: 15 al 19 de mayo
- 5.- TIEMPO: 50 minutos
- 6.- TEMA: PROGRAMACION EN ROBOMIND/ANALISIS DE UNA RUTA PRECARGADA
- 7.- PROPÓSITOS: Conocer el lenguaje de programación RoboMind
- 8.- COMPETENCIA:
 - ° Uso de la tecnología
 - ° Ciudadanía digital
 - ° Pensamiento crítico
 - ° Automonitoreo

| |
|--------------|
| 3A jueves 18 |
|--------------|

| |
|-----------------|
| 3B miercoles 17 |
|-----------------|

- 9.- APRENDIZAJE ESPERADO: Conocer el lenguaje de programación RoboMind.
- 11.- RECURSOS: Equipo de cómputo/ Libro Digital GHDOCS S2
- 12.- MATERIALES: Equipo de cómputo
- 13.- IMPLEMENTACIÓN DE ACCIONES DEL P.E.M.C. En proceso de autorización.
- 14.- INICIO: Lectura en plenaria de una ruta precargada de RoboMind 128
- 14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso pagina 128 a 132.
16. CIERRE: Se revisa la creación de un mapa con un tema distinto página 132.

Creación de un mapa con un tema distinto

El objetivo es que analices el procedimiento que ya has hecho para realizar un mapa nuevo.



- 17.- EVALUACIÓN: Autoevaluación () Coevaluación () Heteroevaluación (x)

Se evaluará la actividad realizada en el equipo de cómputo y la participación durante la clase con el objetivo identificar los problemas que existieran sobre el tema.

ACTITUDINAL: Cumple con su asistencia y participación.

- 18.- TAREA: Investigar de acuerdo con lo comentado en clase, qué es el entorno RoboMind.



PLAN DE CLASE/NOTA TÉCNICA

NIVEL: SECUNDARIA

MAYO

- 1.- NOMBRE DEL PROFESOR: Candy Castillo Hernández: 3° GRUPO: "A" "B"
- 2.- ASIGNATURA: COMPUTACION/ROBOTICA
- 3.- TRIMESTRE: 3°
- 4.- SEMANA: 15 al 19 de mayo
- 5.- TIEMPO: 50 minutos
- 6.- TEMA: PROGRAMACION EN ROBOMIND RUTAS DE INTERACCION EN UN MAPA NUEVO
- 7.- PROPÓSITOS: Que le Robot virtual pueda reconocer y recorrer un mapa nuevo.
- 8.- COMPETENCIA:
 - ° Uso de la tecnología
 - ° Ciudadanía digital
 - ° Pensamiento crítico
 - ° Automonitoreo
- 9.- APRENDIZAJE ESPERADO: Conocer el lenguaje de programación RoboMind.
- 11.- RECURSOS: Equipo de cómputo/ Libro Digital GHDOCS S2
- 12.- MATERIALES: Equipo de cómputo
- 13.- IMPLEMENTACIÓN DE ACCIONES DEL P.E.M.C. En proceso de autorización.
- 14.- INICIO: Lectura en plenaria de una ruta precargada de RoboMind Pagina 136.
- 14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso pagina 137 a 139.
16. CIERRE: Se revisa en equipo de computo asignado la ruta que sigue el Robot Virtual.
- 17.- EVALUACIÓN: Autoevaluación () Coevaluación () Heteroevaluación (x)
Se evaluará la actividad realizada en el equipo de cómputo y la participación durante la clase con el objetivo identificar los problemas que existieran sobre el tema.
- ACTITUDINAL: Cumple con su asistencia y participación.
- 18.- TAREA: Investigar la definición: ¿que son los scripts en programación?

| |
|---------------|
| 3A viernes 19 |
|---------------|

| |
|-----------------|
| 3B miércoles 17 |
|-----------------|



PLAN DE CLASE/NOTA TÉCNICA

NIVEL: SECUNDARIA

- 1.- NOMBRE DEL PROFESOR: Candy Castillo Hernández: 3° GRUPO: "A" "B"
- 2.- ASIGNATURA: COMPUTACION/ROBOTICA
- 3.- TRIMESTRE: 3°
- 4.- SEMANA: 15 al 19 de mayo
- 5.- TIEMPO: 50 minutos
- 6.- TEMA: PROGRAMACION EN ROBOMIND /Transporte de balizas en un mapa nuevo
- 7.- PROPÓSITOS: Aplicar los conocimientos sobre la programación de movimiento en mapa nuevo a robot virtual.
- 8.- COMPETENCIA:
 - ° Uso de la tecnología
 - ° Ciudadanía digital
 - ° Pensamiento crítico
 - ° Automonitoreo
- 9.- APRENDIZAJE ESPERADO: Conocer el lenguaje de programación RoboMind.
- 11.- RECURSOS: Equipo de cómputo/ Libro Digital GHDOCS S2
- 12.- MATERIALES: Equipo de cómputo
- 13.- IMPLEMENTACIÓN DE ACCIONES DEL P.E.M.C. En proceso de autorización.
- 14.- INICIO: Lectura en plenaria de una ruta precargada de RoboMind Pagina. 140
- 14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso pagina 140-141.
16. CIERRE: Se revisa en equipo de cómputo asignado la ruta que sigue el Robot Virtual.

Lección

7 Rutas de interacción en un mapa nuevo

Aplica tus conocimientos

Con las instrucciones que utilizaste en esta lección, ahora es momento de que apliques tus conocimientos para resolver el siguiente reto.

Transporte de balizas en un mapa nuevo

El objetivo es que con el mapa que hiciste en la lección anterior hagas una programación para que el robot virtual tome las balizas y las coloque en el estacionamiento que se muestra de color negro.



Para cumplir con éxito este reto, toma en cuenta las siguientes especificaciones.

- Abre el mapa que realizaste en la lección anterior. La apariencia puede cambiar un poco.
- Escribe las instrucciones de tal manera que el robot virtual tome las balizas y las coloque en el estacionamiento que está dibujado de color negro.

140

- 17.- EVALUACIÓN: Autoevaluación () Coevaluación () Heteroevaluación (x)
 Se evaluará la actividad realizada en el equipo de cómputo y la participación durante la clase con el objetivo identificar los problemas que existieran sobre el tema.
- ACTITUDINAL: Cumple con su asistencia y participación.
- 18.- TAREA: No hay.