



PLAN DE CLASE/NOTA TÉCNICA

NIVEL: SECUNDARIA

MAYO

1.- NOMBRE DEL PROFESOR: Candy Castillo Hernández: 2° GRUPO: "A" "B"

2.- ASIGNATURA: COMPUTACION/ROBOTICA

3.- TRIMESTRE: 3°

4.- SEMANA: 22 al 26 de Mayo

5.- TIEMPO: 50 minutos

6.- TEMA: PROGRAMACION EN ROBOMIND/Rutas de interacción en un mapa nuevo

7.- PROPÓSITOS: Que el robot virtual sea capaz de explorar el apa completo con programación de movimiento azaroso.

8.- COMPETENCIA:

- ° Uso de la tecnología
- ° Ciudadanía digital
- ° Pensamiento crítico
- ° Automonitoreo

9.- APRENDIZAJE ESPERADO: Aplicar lo aprendido en 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 con condicionantes simples y dobles de RoboMind Página 136.

14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso pagina 137-139.

16. CIERRE: Revisión de robot virtual con condicionantes simples y dobles.

Lección

7 Rutas de interacción en un mapa nuevo

- Selecciona la opción **Ciela** y da clic en **repateMientras()** en el paréntesis coloca la instrucción **Ver frente** **Ciela** y cierra paréntesis.
- En la línea que sigue la instrucción **adelante()** y cierra línea.
- Elige la opción **Condicionales** y selecciona **si()** en el paréntesis coloca la instrucción **Ver frente** **Distancia** y cierra paréntesis.
- En la línea que sigue inserta **Mover**, **derecha** y cierra línea.

Finaliza con la opción **Terminar** y da clic en **poner**. Tu editor de texto debe lucir de la siguiente manera:

```

while (true) {
  Ver frente Ciela
  adelante()
  si (Ver frente Distancia) {
    Mover derecha
  }
}

```

Recuerda que es importante que cada vez que concluyas un proyecto te asegures de guardarlo.

Guarda tu proyecto al nombre **Ruta de interacción en un mapa nuevo**.

Ahora es momento de pasar a andar al 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: En tu cuaderno de computación explica de manera breve tu análisis sobre el código empleado en la práctica.



PLAN DE CLASE/NOTA TÉCNICA

NIVEL: SECUNDARIA

MAYO

- 1.- NOMBRE DEL PROFESOR: Candy Castillo Hernández: 2° GRUPO: "A" "B"
- 2.- ASIGNATURA: COMPUTACION/ROBOTICA
- 3.- TRIMESTRE: 3°
- 4.- SEMANA: : 22 al 26 de Mayo
- 5.- TIEMPO: 50 minutos
- 6.- TEMA: PROGRAMACION EN ROBOMIND RUTAS DE INTERACCION EN UN MAPA NUEVO
- 7.- PROPÓSITOS: Aplicar las instrucciones de la practica anterior para que el Robot virtual mueva las balizas.
- 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 de ciclo definido de RoboMind Pagina 140.
- 14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso, página 140.
16. CIERRE: Se revisa en equipo de cómputo asignado la ruta que sigue el Robot Virtual.

2A martes 23
2B miércoles 24



- 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:
 Apuntar y contestar en tu cuaderno lo siguiente:

Autoevaluación

Coloca una ✓ en la columna que describa tus logros en la lección:

Indicador	No pude hacerlo	Pude hacerlo con dificultad	Pude hacerlo sin dificultad
Pude cargar el escenario que previamente hice.			
Armé una ruta con instrucciones y condiciones.			
Adapté las instrucciones a las dimensiones del mapa que creé.			



PLAN DE CLASE/NOTA TÉCNICA

NIVEL: SECUNDARIA

MAYO

1.- NOMBRE DEL PROFESOR: Candy Castillo Hernández: 2° GRUPO: "A" "B"

2.- ASIGNATURA: COMPUTACION/ROBOTICA

3.- TRIMESTRE: 3°

2A viernes 26

4.- SEMANA: 22 al 26 de Mayo

2B jueves 18

5.- TIEMPO: 50 minutos

6.- TEMA: Creación de transporte de balizas en mapa nuevo/PROGRAMACIÓN EN ROBOMIND.

7.- PROPÓSITOS: Aplicar los conocimientos sobre la programación de forma libre y creativa.

8.- COMPETENCIA:

- ° Uso de la tecnología
- ° Ciudadanía digital
- ° Pensamiento crítico
- ° Automonitoreo

9.- APRENDIZAJE ESPERADO: Creación de mapa en 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: Se recordara en plenaria con preguntas introductorias lo visto en las clases anteriores.

14.- DESARROLLO: Creación de transporte de balizas en mapa nuevo libre aplicando las instrucciones de la practica anterior donde el robot mueva por lo menos 4 balizas dentro del mapa creado.

16. CIERRE: Se revisa en equipo de cómputo 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: No hay.