



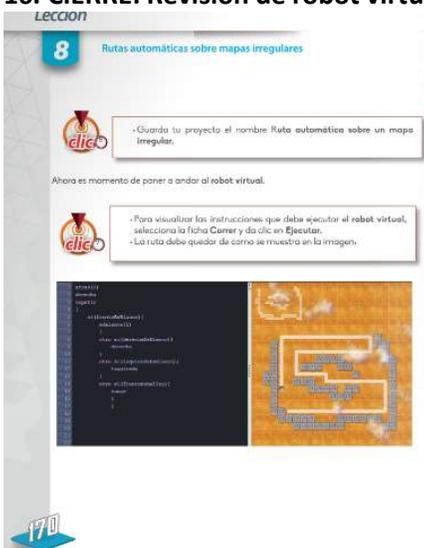
PLAN DE CLASE/NOTA TÉCNICA

NIVEL: SECUNDARIA

MAYO

- 1.- NOMBRE DEL PROFESOR: Candy Castillo Hernández: 3° GRUPO: "A" "B"
- 2.- ASIGNATURA: COMPUTACION/ROBOTICA
- 3.- TRIMESTRE: 3°
- 4.- SEMANA: 29 mayo al 2 de junio
- 5.- TIEMPO: 50 minutos
- 6.- TEMA: PROGRAMACION EN ROBOMIND/Rutas Ruta automática sobre mapas irregulares.
- 7.- PROPÓSITOS: Aplicar la instrucción Repetir mientras
- 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 la Página 166.
- 14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso pagina 166-170.
16. CIERRE: Revisión de robot virtual de la ruta de acuerdo con las indicaciones.

3A lunes 29
3B miércoles 31



- 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. No olvides poner título y fecha.



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: 29 mayo al 2 de junio
- 5.- TIEMPO: 50 minutos
- 6.- TEMA: PROGRAMACION EN ROBOMIND/Rutas Ruta automática sobre mapas irregulares.
- 7.- PROPÓSITOS: Aplicar las instrucciones de la practica anterior para que el Robot virtual sobre mapas irregulares.
- 8.- COMPETENCIA:
 - ° Uso de la tecnología
 - ° Ciudadanía digital
 - ° Pensamiento crítico
 - ° Automonitoreo
- 9.- APRENDIZAJE ESPERADO: Aplicar el lenguaje de programación en 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 171.
- 14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso, página 171.
16. CIERRE: Se revisa en equipo de cómputo asignado la ruta que sigue el Robot Virtual.

3A jueves 31
3B jueves 31



- 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:

Indicador	No pude hacerlo	Pude hacerlo con dificultad	Pude hacerlo sin dificultad
Armé un mapa irregular			
Armé una ruta para seguir una línea dibujada previamente			
Entendí la estructura de la programación			



PLAN DE CLASE/NOTA TÉCNICA

NIVEL: SECUNDARIA

JUNIO

- 1.- NOMBRE DEL PROFESOR: Candy Castillo Hernández: 3° GRUPO: "A" "B"
- 2.- ASIGNATURA: COMPUTACION/ROBOTICA
- 3.- TRIMESTRE: 3°
- 4.- SEMANA: 29 mayo al 2 de junio
- 5.- TIEMPO: 50 minutos
- 6.- TEMA: PROGRAMACION EN ROBOMIND/Creación de un mapa Irregular.
- 7.- PROPÓSITOS: Aplicar las instrucciones de la practica anterior para que el Robot virtual sobre mapas irregulares.
- 8.- COMPETENCIA:
 - Uso de la tecnología
 - Ciudadanía digital
 - Pensamiento crítico
 - Automonitoreo
- 9.- APRENDIZAJE ESPERADO: Aplicar el lenguaje de programación en 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 174.
- 14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso, página 174-179.
- 16.- CIERRE: Se revisa en equipo de cómputo asignado la ruta que sigue el Robot Virtual.

Ahora es momento de poner a andar al robot virtual.

```

1  repetir(adelante(1)
2  si(frenteEsBlanco){derecha}
3  otro(si(frenteEsBaliza){tomar}
4  )
5  )
  
```

- 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.