



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 lunes 22
2B martes 23

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: Aplicar conocimientos generando un transporte de 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 precargada con condicionantes simples y dobles de RoboMind Página 144.

14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso pagina 144-148.

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



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

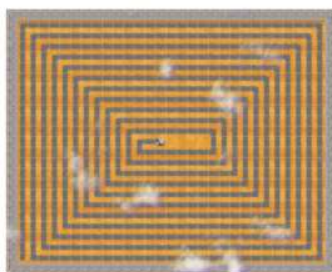
- 1.- NOMBRE DEL PROFESOR: Candy Castillo Hernández: 2° GRUPO: "A" "B"
- 2.- ASIGNATURA: COMPUTACION/ROBOTICA
- 3.- TRIMESTRE: 3°
- 4.- SEMANA: : 22 al 26 de Mayo
- 5.- TIEMPO: 50 minutos
- 6.- TEMA: PROGRAMACION EN ROBOMIND RUTAS DE INTERACCION EN UN MAPA NUEVO
- 7.- PROPÓSITOS: Que le Robot virtual 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 de ciclo definido de RoboMind Pagina 149.
- 14.- DESARROLLO: Se realiza la practica paso a paso, página 149.
16. CIERRE: Se revisa en equipo de computo asignado la ruta que sigue el Robot Virtual.

2A martes 23

2B miércoles 24

Programación de una ruta de ciclo definido

El objetivo es que agregues las instrucciones necesarias a la programación de la ruta de esta sección para que el robot pueda parar su recorrido al llegar al centro de la espiral.



- 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 en el cuaderno de computación cual es la estructura de programación con condiciones.



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: 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: 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.

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.