



I Instrumento de Evaluación Sumativa II Trim

Datos Administrativos.

Institución educativa: **Colegio Técnico Profesional La Suiza**

Nombre del docente: **Daniel Chaves Ureña**

Taller Exploratorio: Ciber Robótica

Unidad de estudio: **Mecanización.**

Nivel: **Noveno** Sección: _____ Puntaje Total: **34 ptos** Porcentaje: 23%

Canales para el envío: Microsoft TEAMS como tarea, email: jose.chaves.urena@mep.go.cr

Tiempo máximo de entrega: 15 de octubre, 2021. (Si puede entregar antes mucho mejor).

Nombre del estudiante: _____

Pts Obt:

Nota:

% Obt:

II Parte: INDICACIONES GENERALES:

1. El presente documento corresponde al I Instrumento de Evaluación Sumativa (IMS) del II Periodo del año 2021.
2. La estrategia se debe desarrollar de manera individual.
3. Las respuestas deben de ser desarrolladas de manera clara. Y en base a las guías de trabajo vistas. (#5, #6).
4. Puede utilizar Hojas aparte, o agregarlas en este documento.

III Parte: Actividad a realizar. Resolución de preguntas.

Generalidades:

Instrucciones: A continuación, se le presentarán una serie de preguntas y actividades, que deberán ser contestadas en base a la materia vista en clase.

Una vez finalizado el instrumento, súbala a TEAMS en el apartado de tareas correspondiente al IES, puede ser como foto o bien que utilice algún editor de texto para resolverlo. En caso de que desee, puede enviarlo también al correo electrónico brindado al inicio de este documento.



Complete: (10 Puntos)

- 1- Los 4 grados de Inteligencia Artificial son: (4pts)
- 2- 3 ejemplos de Mecanismos que se utilizan para modificar la fuerza de entrada son (3pts)
- 3- Agregue 3 aplicaciones de los robots (3pts)

Respuesta Corta: (15 puntos)

- 1- Describa el concepto de Domótica. (2pts)
- 2- ¿Qué diferencia existe entre la Inmótica y la Domótica? (3pts)
- 3- Escriba el concepto de Mecanismo. (2pts)
- 4- ¿Cuál es la relación entre Mecanismo y las Máquinas? (3pts)
- 5- Agregue las 3 clasificaciones de las máquinas. (3pts)
- 6- Defina el concepto de Robot. (2pts)

Apareamiento: (9 puntos)

A continuación, en la parte izquierda encontrara los tipos de mecanismos vistos en clase, y en la derecha ejemplos de cada uno, (las letras de la izquierda se pueden usar varias veces.)

-Mecanismos para Modificar la fuerza de Entrada (A)

() Frenos de Disco

-Mecanismos para Modificar la Velocidad (B)

() Tornillo

-Mecanismos para Modificar el Movimiento (C)

() Polipasto

-Otros Mecanismos (D)

() Ruedas de Fricción

() Balancín

() Cigüeñal

() Amortiguadores

() Trinquete

() Sistema de Poleas



Tabla de Calificación del Instrumento de Evaluación Sumativa

<u>Sección de la Prueba</u>	<u>Indicadores del Proceso</u>	<u>Puntos del indicador</u>	<u>Puntos Obtenidos</u>
Complete	Conoce los 4 Grados de Inteligencia Artificial	4	
	Distingue ejemplos de Tipos de Mecanismos	3	
	Conoce Aplicaciones para los robots en diferentes ámbitos	3	
Respuesta Corta	Describe el Concepto de Domótica	2	
	Diferencia Domótica e Inmótica	3	
	Explica el Concepto de Mecanismo	2	
	Expresa la relación entre Mecanismo y Maquinas	3	
	Conoce la Clasificación de las Máquinas	3	
	Define el concepto de Robot	2	
Apareamiento	Asocia ejemplos de los diferentes Mecanismos Presentes en las Maquinas	9	
		Total, 34pts	