GOBIERNO DE COLOMBIA

Ruta Grado Sexto

(6to) de Secundaria

Sesión 3

Sistema de envíos



LABORATORIO
de Innovación Educativa

OEI

Computadores para Educar

LABORATORIO
de Innovación Educativa

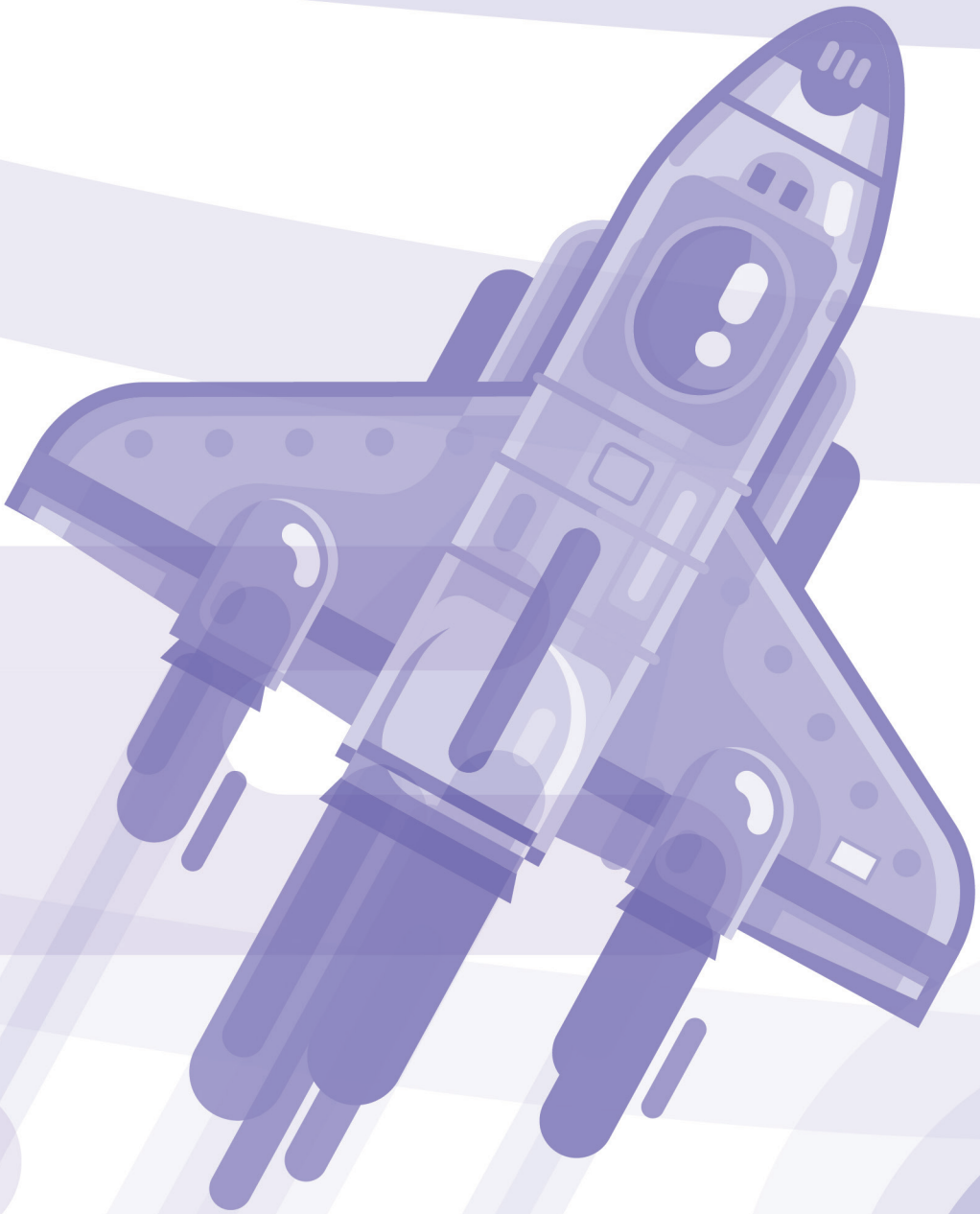
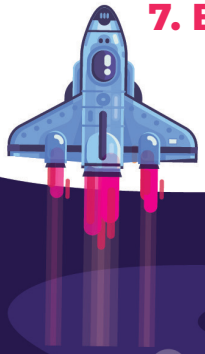


TABLA DE CONTENIDO

Introducción 2
1. Prepara la clase 2
1.1 Recursos de las Nuevas Soluciones Tecnológicas 2
1.2 Espacio de trabajo 2
1.3 Conocimientos previos 2
1.4 Recomendaciones de uso de: las NST, los materiales adicinales y la organización de grupos de trabajo 3
2. Identificación del Contexto y problema para desarrollar 3
2.1 Problemática 3
2.2. Marco Teórico 4
3. Metas de aprendizaje STEM 6
3.1 Ciencias 6
3.2 Tecnología 6
3.3 Matemáticas 6
3.4 Ingeniería 6
3.5 Lenguaje 6
3.6 Matemáticas 7
3.7 Ciencias sociales 7
3.8 Ciencias naturales 7
3.9 Tecnología 7
3.10 Competencia ciudadana 7
4. Desarrollo práctico de la sesión 7
4.1 Objetivo 7
4.2 Aplicación práctica 7
4.3 Gestor de Contenidos 8
4.4 Impresión 3D 8
4.5 Programación 11
4.6 Construcción 21
4.7 Monitor Interactivo 23
5. Reflexiona, evalúa y concluye 23
5.1 Reflexión y evaluación 23
6. Conclusión 24
7. Bibliografía 24



Introducción

Bienvenidos a la Ruta de Aprendizaje de Grado Sexto (6to) de Secundaria. En esta Ruta, encontrará seis (6) sesiones enmarcadas en didácticas que permiten desarrollar en los estudiantes habilidades de Programación Básica, Pensamiento Computacional y trabajo colaborativo para la resolución de problemáticas planteadas en situaciones cotidianas y científicas.

A través de la Metodología del Aprendizaje Basado en Problemas (ABP) y el uso básico de la tarjeta micro:bit, se busca gestionar proyectos tecnológicos incluyendo el uso de herramientas que hacen parte de las Nuevas Soluciones Tecnológicas (de ahora en adelante, NST) como: la impresora 3D, monitor interactivo, gestor de contenidos y elementos adicionales didácticos; en donde los docentes y estudiantes podrán desarrollar actividades relacionadas con STEM (Ciencia, Tecnología, Ingeniería y Matemáticas).

1. Prepara la clase

1.1 Recursos de las Nuevas Soluciones Tecnológicas

En esta segunda sesión, se usarán los siguientes recursos de las NST:

- Kit de Ingeniería STEM.
- Monitor interactivo
- Gestor de contenidos
- Impresora 3D

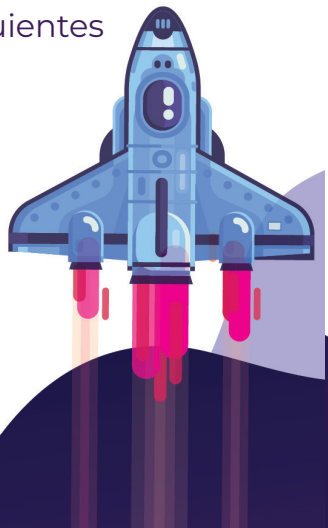
1.2 Espacio de trabajo

Organizar el salón de clase para que se pueda desarrollar la dinámica en grupos de a cinco (5) estudiantes que permitirá realizar el trabajo colaborativo y la división de roles propuesta.

1.3 Conocimientos previos

Se recomienda identificar y generar en los estudiantes los siguientes conocimientos previos para el desarrollo de esta sesión:

- Movimiento
- Trayecto



- Uso básico de la tarjeta micro:bit

1.4 Recomendaciones de uso de: las NST, los materiales adicionales y la organización de grupos de trabajo

Para el desarrollo de esta sesión se recomienda verificar el correcto funcionamiento de las NST que se van a utilizar y también los materiales adicionales señalados.

Por otro lado, para fomentar el trabajo colaborativo, se recomienda asignar a los estudiantes los siguientes roles basados en Liderazgo, Ingeniería y Programación.

La descripción de las labores de cada grupo es:

Líder (2): Son los encargados de organizar, supervisar y encontrar soluciones para posibles problemáticas que se puedan presentar en el desarrollo de la actividad.

Ingeniero (2): Son los encargados de ensamblar el robot con sus trayectorias.

Programador (4): Son los encargados de realizar la programación con la tarjeta micro:bit que se plantea en la sesión.

2. Identificación del Contexto y problema para desarrollar

2.1 Problemática

En el barrio de Alejandra los dueños de las tiendas de comercio suelen intercambiar elementos de trabajo para ayudar a sus vecinos cuando se les acaba algún material esencial. Esto le implica a los dueños salir de sus negocios para ir donde el vecino y cerrar por unos minutos mientras realizan la vuelta. Alejandra quiere ayudar a sus vecinos a compartir los materiales de trabajo sin tener que salir de sus negocios ni cerrarlos, para ello, piensa diseñar un vehículo motorizado que transporte los elementos de un punto a otro, desplazándose en línea recta.



2.2. Marco Teórico

El movimiento tiene magnitudes físicas

Las magnitudes físicas permiten describir el movimiento de los objetos. Son la distancia recorrida, el desplazamiento, la velocidad media, la rapidez media, la aceleración y el tiempo.

La distancia recorrida es la longitud de la trayectoria que describe un objeto cuando se mueve de un punto a otro. Por ejemplo, si das una vuelta alrededor de tu salón y llegas al mismo punto de donde partiste, la distancia recorrida será la suma de las medidas de cada uno de los lados del salón.

El desplazamiento es la distancia rectilínea entre el punto de partida y el punto de llegada de un movimiento. Cuando das la vuelta alrededor de tu salón y regresas al mismo punto donde partiste, no tienes ningún desplazamiento. Para medir el desplazamiento debes tener en cuenta que se hace con respecto al marco de referencia.

La rapidez media es la distancia recorrida por un objeto en la unidad de tiempo. Por ejemplo, cuando viajas en un automóvil y este va muy rápido, el indicador señala una rapidez mayor que si el automóvil va más lento o si frena.

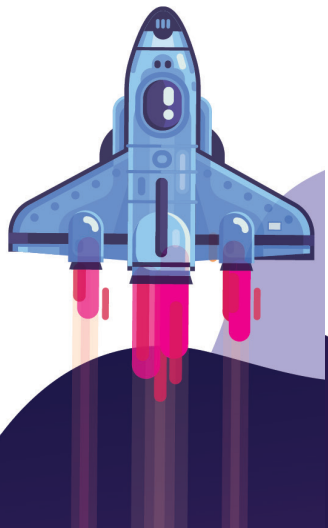
A, La rapidez media de un vehículo en movimiento se puede expresar en kilómetros sobre hora (km/h), o en metros sobre segundo (m/s). La rapidez media de un objeto se puede calcular mediante la siguiente expresión.

Rapidez media = Distancia recorrida/ Tiempo transcurrido

La velocidad media indica la rapidez de un objeto y la dirección en que se mueve. Afirmar que la velocidad de un auto es de 40 km/h es una información incompleta; la manera completa y adecuada de decirlo es: un auto se mueve con velocidad de 40 km/h hacia el sur.

Velocidad media = Desplazamiento/Tiempo transcurrido

La aceleración es la magnitud física que determina que tan rápido cambia la velocidad del móvil. Por ejemplo, si la velocidad de un móvil es constante (no hay cambios en la dirección ni en la magnitud), entonces la aceleración del móvil es cero. Pero si el móvil recorre una



trayectoria a diferentes velocidades, entonces habrá un cambio de velocidad y, por tanto, de la aceleración.

Fuente: I.E. Las Americas. (s. f.). Recuperado 13 de octubre de 2022, de http://ielasamericas.edu.co/

LA VELOCIDAD

La velocidad de un movimiento es el desplazamiento que se logra en la unidad de tiempo.
Al igual que la rapidez, la velocidad relaciona la distancia recorrida con el tiempo, pero además se tiene en cuenta la dirección en la cual se está moviendo el objeto.

La expresión matemática de la velocidad es la relación entre la distancia recorrida y el tiempo empleado. Se denota una v sobre la cual se denota una flecha → ( ) que indica que se trata de un vector al cual se le debe asignar una dirección.

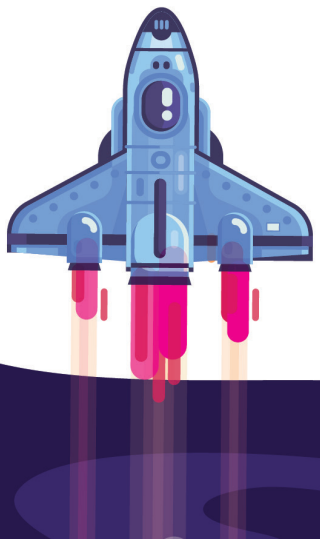
ACELERACIÓN

Es la magnitud física que determina en que posición cambia la velocidad.
La variación de la velocidad de un cuerpo respecto al tiempo es una magnitud física denominada aceleración.
La unidad de medida de la aceleración es el metro sobre segundo al cuadrado (m/s2) y se expresa:

a = velocidad media / tiempo 2

a = v / t2

Fuente: Guzman, J. (2018, 30 octubre). CIENCIAS NATURALES: GRADO SEXTO. Recuperado 13 de octubre de 2022, de http://cienciasnaturalescolprezipa.blogspot.com/2018/03/fisica-grado-sexto.html



3. Metas de aprendizaje STEM

3.1 Ciencias

Ensamblo el movimiento de un objeto en términos del desplazamiento y la trayectoria tomando distintos sistemas de referencia.

3.2 Tecnología

Escribo las ecuaciones de un movimiento rectilíneo o circular de un cuerpo, respecto de un observador situado en el origen de un sistema de referencia.

3.3 Matemáticas

Calculo la rapidez, el desplazamiento y trayectoria de un robot.

3.4 Ingeniería

Creo un prototipo que cumpla con la función de seguir una trayectoria.

Metas establecidas por el Ministerio de Educación Colombiano

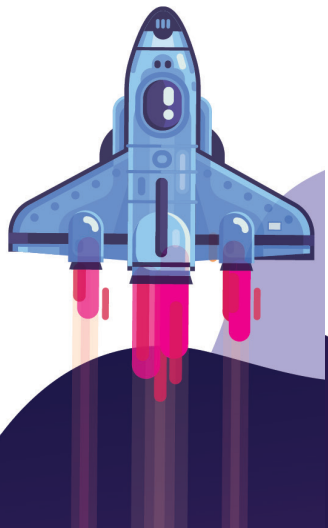
Adicionalmente, durante el desarrollo práctico de esta sesión, se busca que los estudiantes cumplan con las siguientes metas de aprendizaje establecidas por el Ministerio de Educación colombiano:

3.5 Lenguaje

Defino una temática para la elaboración de un texto oral con fines argumentativos.

3.6 Matemáticas

Resuelvo y formulo problemas que requieren técnicas de estimación.



3.7 Ciencias sociales

Identifico y tengo en cuenta los diversos aspectos que hacen parte de los fenómenos que estudio (ubicación geográfica, evolución histórica, organización política, económica, social y cultural).

3.8 Ciencias naturales

Relaciono energía y movimiento.

3.9 Tecnología

Represento en estructuras conceptuales los conceptos propios de la tecnología y la informática, que se han empleado en la generación y evolución de productos de la tecnología.

3.10 Competencia ciudadana

Escucho y expreso, con mis palabras, las razones de mis compañeros durante discusiones grupales, incluso cuando no están de acuerdo.

4. Desarrollo práctico de la sesión

4.1 Objetivo

Analizar el movimiento de un robot a partir del desplazamiento, la trayectoria y la rapidez haciendo uso del kit STEM

4.2 Aplicación práctica

Resumen de la actividad

Para el desarrollo de la sesión es importante que el docente asigne a los estudiantes los roles que van a emplear, así mismo inicie fortaleciendo sus conocimientos sobre la definición de desplazamiento, distancia, trayectoria y movimiento, los estudiantes tendrán que ensamblar un robot y programarlo para que realice un desplazamiento en una trayectoria recta y que incremente o reduzca la velocidad de desplazamiento, mediante las fichas mega bloques simular la representación del barrio de Alejandra y



con la impresora 3D imprimir los insumos con las que el robot deberá hacer el recorrido.

Para la aplicación práctica de esta sesión se describirán los pasos a seguir para el uso de la siguientes NST:

4.3 Gestor de Contenidos

¿Qué es el Gestor de Contenidos?

El Gestor de Contenidos es un repositorio de recursos educativos que genera una red inalámbrica con ayuda de un router al que se encuentra conectado para permitir la conexión de hasta 45 dispositivos externos como computadoras, celulares y tabletas, los cuales pueden acceder al Gestor para explorar, visualizar y descargar sus contenidos y generar un correcto desarrollo de las sesiones. Este sistema trabaja completamente Offline (desconectado) y le entregará al docente todos los recursos que necesitará para las sesiones.

En el Gestor de Contenidos se aloja todo el material digital necesario para el correcto desarrollo de esta sesión. Encontraremos en él:

- Esta sesión en formato PDF.

4.4 Impresión 3D

¿Qué es la impresión 3D?

La impresión 3D es una tecnología que usa la fabricación por adición donde un objeto tridimensional es creado a través de superposición de capas sucesivas de material basado en polímeros plásticos como lo son el PLA, ABS, entre otros. La impresora derrite dicho polímero a altas temperaturas y a través de una boquilla de diámetro muy fino deposita el material derretido capa por capa hasta formar el prototipo creado anteriormente en un software de diseño digital.

Antes de iniciar con el desarrollo de la didáctica, se recomienda imprimir el prototipo sugerido (1) día antes, lo cual permitirá ahorrar tiempo en el desarrollo de la sesión.

El prototipo a imprimir son frutas y cuenta con el siguiente diseño:

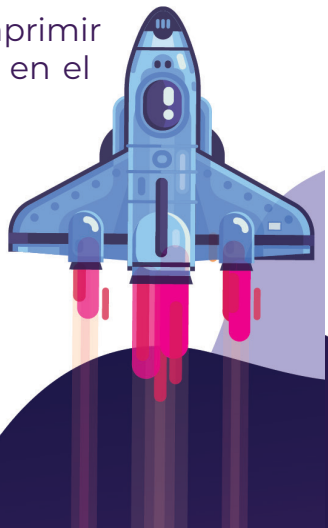


Imagen 1. Vista general de prototipo a imprimir

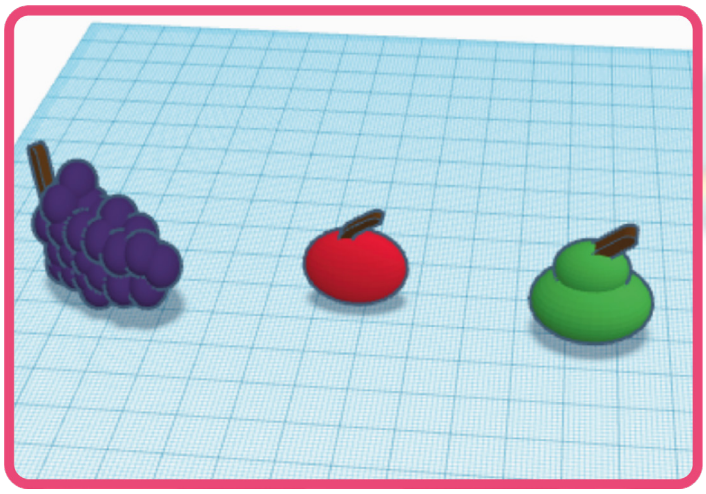
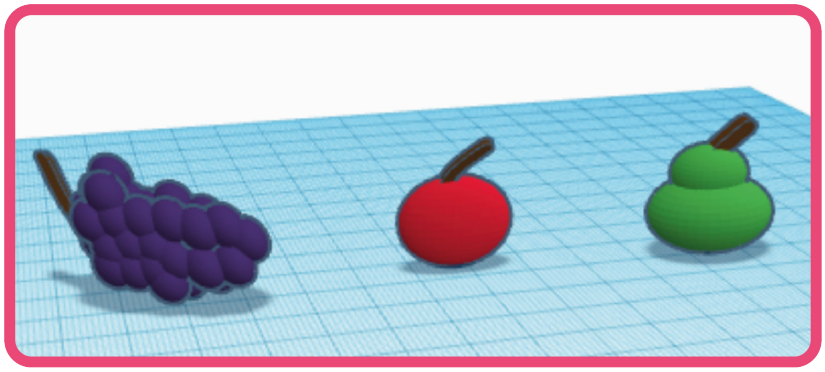


Imagen 2. Objeto a escala con respecto a la plataforma de impresión. Sus dimensiones son de aproximadamente 38,0 mm x 40,0 mm



PARÁMETROS DE IMPRESIÓN

Formato de archivo editable	.slt	**Creación de balsa**	No
Formato de archivo para la impresión .gcode	.gcode	**Dimensiones y escala del prototipo a imprimir**	Establecidas en el prototipo guardado en el gestor de contenidos. Editable en formato .stl, listo para imprimir en formato .gcode.
Color de filamento	A elección del docente	**Velocidad de impresión recomendada**	100 mm/s
Calidad de impresión	Standard	**Creación de soportes**	No
Relleno sugerido	30%	**Tiempo estimado de impresión**	1 horas 40 minutos
Temperatura de extrusión	200° Celsius		
Temperatura de base o cama de impresión	60° Celsius	**Cantidad de filamento usado en el prototipo**	3335,6 mm

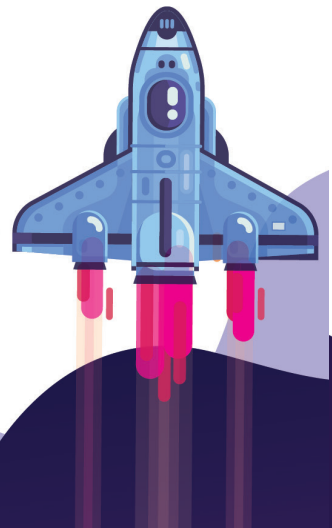
Nota: Parámetros adicionales que se presentan en el software Cura no deben ser ajustados o modificados. Ya el prototipo presentado para esta sesión, cuenta con los parámetros guardados para asegurar una impresión de calidad.

Si el docente considera se recomienda realizar el prototipo de la tienda con los siguientes materiales:

- Papel cartón
- plastilina

Biblioteca de archivos descargables para la impresión 3D.

Los archivos editables y descargables para la impresión del prototipo de esta sesión se encuentran en el Gestor de Contenidos siguiendo la siguiente ruta: ***Repositorio Recursos Rutas CPE. Fase II – Ruta 6– Sesión3-Recursos Impresión 3D.***



4.5 Programación

¿Qué es la micro:bit?

La micro:bit es una tarjeta programable de 4x5cm que se puede programar mediante lenguaje de bloques y utilizarse en todo tipo de aplicaciones tecnológicas, ya sea sola o conectada a otras micro:bit, acompañada de cables tipo caimán y hojas de papel aluminio, o conectada a todo tipo de sensores y robots.

Esta tarjeta cuenta con una matriz LED de 5x5 LEDs, 2 botones programables, un parlante y un amplio conjunto de sensores integrados que se pueden programar para usarse en cualquier aplicación, como un acelerómetro, un micrófono, un sensor de luz, un sensor de temperatura, una brújula, un sensor touch y un conjunto de hasta 20 pines de entrada y salida digitales y analógicos.

MakeCode

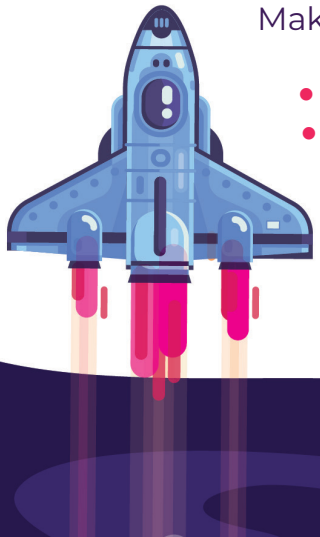
¿Qué es MakeCode?

MakeCode es una plataforma de programación web que se puede abrir desde cualquier navegador donde se utiliza un método de programación por bloques para construir los algoritmos que se descargaron en la micro:bit con el fin de realizar alguna actividad tecnológica. Los bloques tienen diferentes formas geométricas que determinan cómo se conectan, están organizados por categorías y la mayoría de ellos están traducidos al español. La plataforma también cuenta con un emulador de la micro:bit donde se pueden probar todos los algoritmos antes de descargarlos en la tarjeta.

Adicionalmente, si se trabaja MakeCode en el navegador Google Chrome actualizado, es posible conectar la tarjeta al navegador ya sea para visualizar la lectura de sus sensores o los datos que se deseen mostrar en el monitor serial, o para programar directamente con un solo clic.

En esta sesión se usará la micro:bit y la plataforma de programación MakeCode para realizar un algoritmo que cumpla con las siguientes tareas:

- Al presionar el botón A+B arranca o frena el robot.
- Al presionar el botón B se reduce la velocidad.



- Al presionar el botón A se incrementa la velocidad.

Tenga en cuenta las siguientes recomendaciones antes de iniciar la programación:

- Para ingresar a MakeCode debe escribir el siguiente link en el buscador (preferiblemente Google Chrome), o instalar y abrir MakeCode Offline en el dispositivo donde se vaya a trabajar (el instalador se encuentra en el Gestor de Contenidos)

  - Dirección URL de MakeCode: ***https://makecode.microbit.org/***
  - Dirección en el Gestor de Contenidos de la aplicación MakeCode Offline: ***Repositorio Técnico NST. Fase II- Instaladores.***

- Para resolver cualquier duda o inquietud sobre los bloques de programación, el correcto uso de MakeCode y micro:bit, o la conexión de los elementos electrónicos, puede remitirse al Manual del Kit de Ingeniería STEM en la sección de “Software” o “Hardware” según corresponda.

  - Dirección del Manual del Kit de Ingeniería STEM en el Gestor de Contenidos: ***Repositorio Técnico NST. Fase II- Manuales.***
  - Dirección del Manual del Kit de Ingeniería STEM en el Gestor de Contenidos: ***Kit de Ingeniería STEM > Manual del Kit de Ingeniería STEM.***

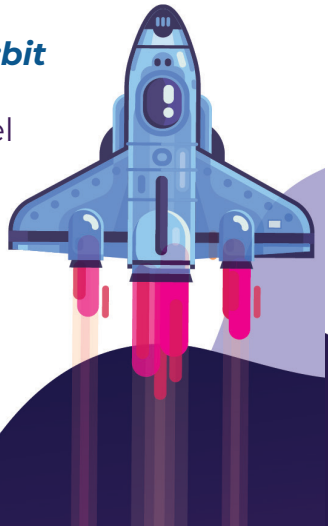
- Para usar las librerías necesarias en los algoritmos propuestos, recuerde cargar la librería que se encuentra en el Gestor de Contenidos, siguiendo los pasos que se describen en el Manual del Kit de Ingeniería STEM.

  - Dirección de las librerías en el Gestor de Contenidos: ***Repositorio Técnico NST. Fase II – Librerías***
  - Dirección del Manual del Kit de Ingeniería STEM en el Gestor de Contenidos: ***Repositorio Técnico NST. Fase II – Manuales***

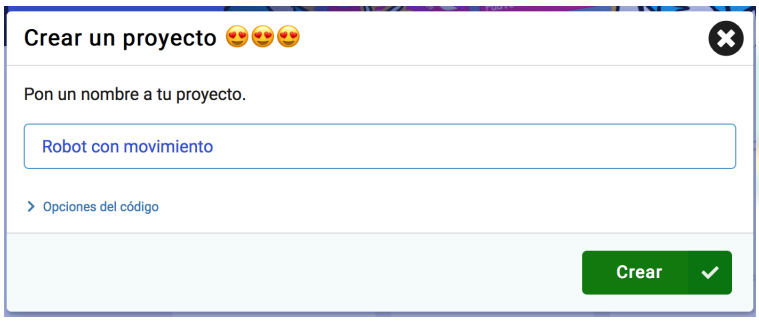
- Si presenta dificultades para programar el algoritmo propuesto, puede descargarlo del Gestor de Contenidos en la siguiente dirección. Recuerde que estos algoritmos puede cargarlos a MakeCode si los quiere ver, editar o simular, o descargarlos directamente en la micro:bit:

Repositorio Recursos Rutas CPE. Fase II – Ruta 6 – Sesión 3-Micro:bit

A continuación, se presentan los pasos necesarios para programar el algoritmo de esta sesión:

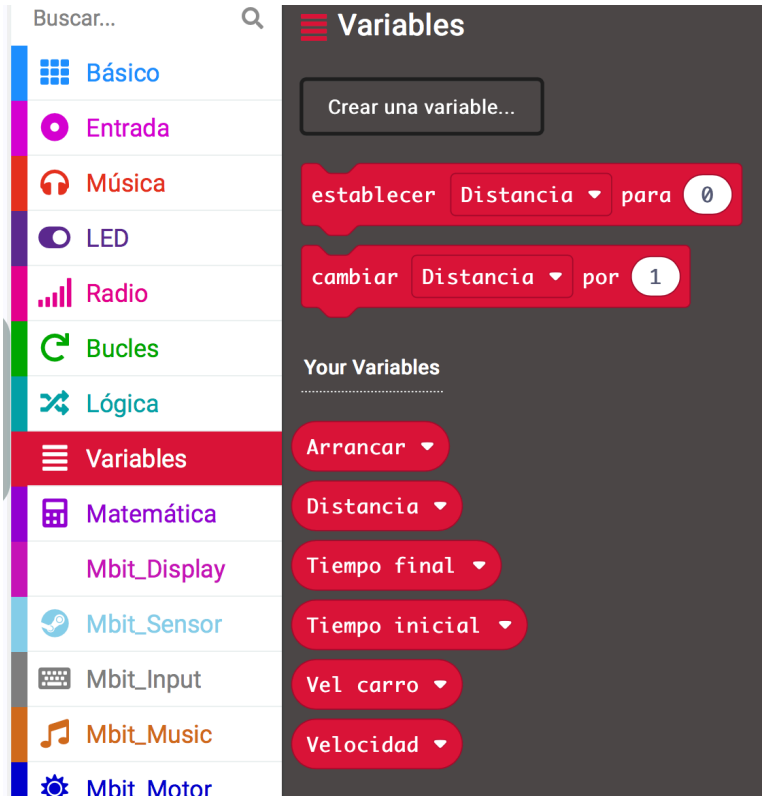


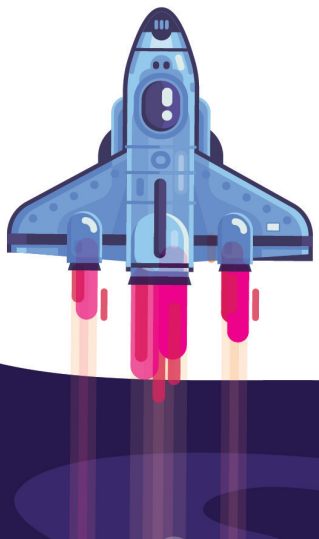
1. Crea un nuevo proyecto y defínele un nombre, por ejemplo, “Robot con movimiento”



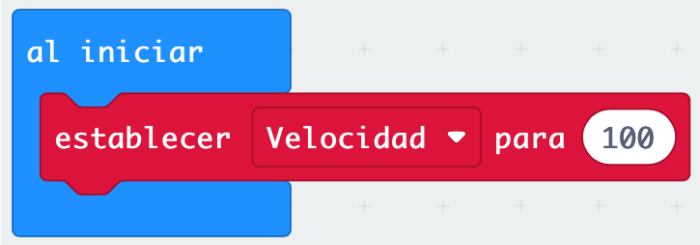
2. Crea las variables: Arrancar, Distancia, Tiempo final, Tiempo Inicial, Vel carro, Velocidad, en la categoría “Variables” “crear una variable”

3. Agrega el bloque “al iniciar” que se encuentra en la categoría de entrada y agrega la variable “establecer velocidad para 100”, que se encuentra en la categoría “variables” cambiala a Velocidad.





4. Duplica el bloque de variable “establecer” y cámbialo por “arrancar”, dentro de la categoría lógica encuentra el bloque “falso” arrástralo para “0”, ahora agregar el bloque de “mostrar ícono ☺” y agrégalo, este se encuentra en la categoría de “Básico”

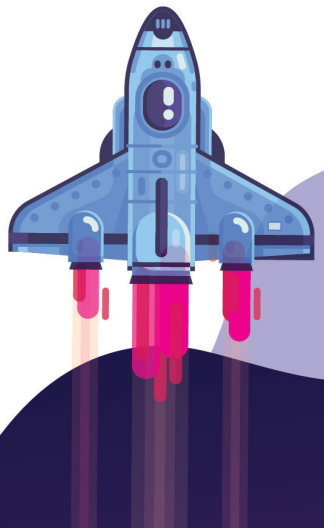


5. En el bloque “para siempre” agrega un condicional “ si verdadero...” y agrega el bloque de variable “arrancar”.

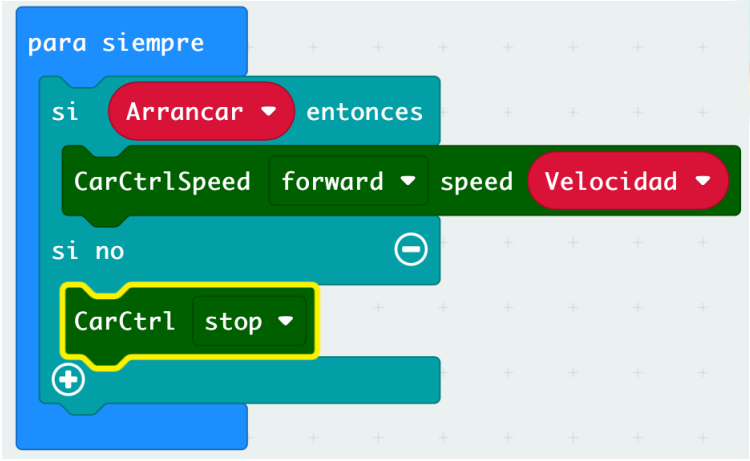


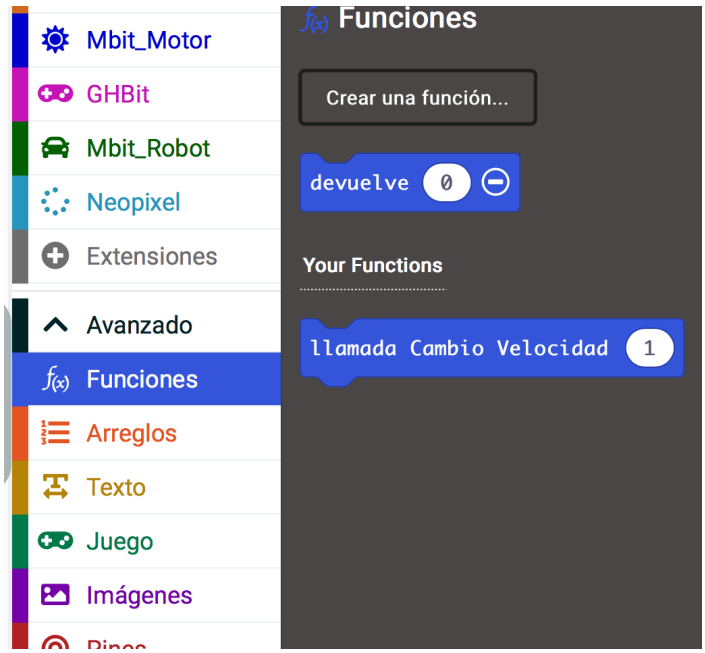


6. Agrega el bloque “CarCtrLSpeed2 Forward Speed” que se encuentra en la categoría “Mbit_Robot” y agrega la variable “velocidad”, ahora agrega “CarCtrL Stop” que se encuentra en la categoría “Mbit_Robot”

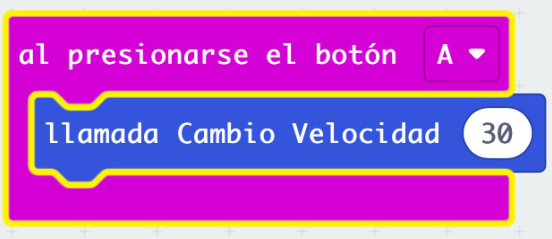


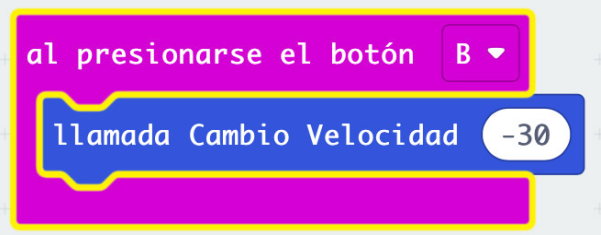
7. Crea las funciones: Devuelve y Cambio Velocidad, en la función número, que se encuentra en la categoría de funciones.



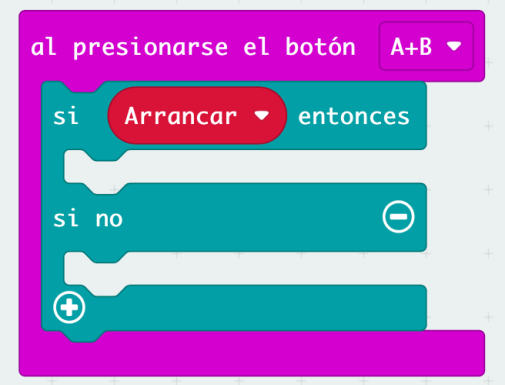


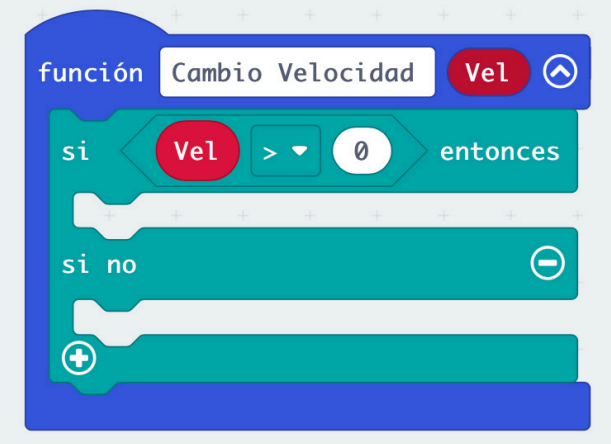
8. Agrega el bloque “al presionar el botón A” que se encuentra en la categoría de entrada y agrega el bloque “llamado cambio velocidad” y coloca el numero 30, que se encuentra en la categoría de “función”, realiza el mismo algoritmo para “al presionar el botón B” pero cambiale el valor numérico “-30”



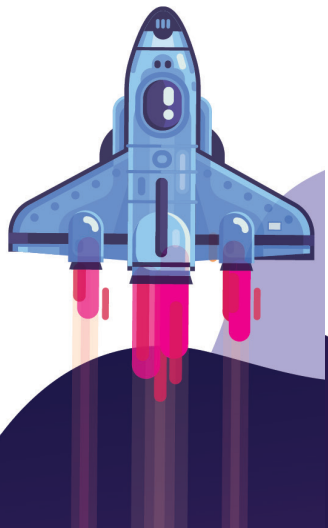


9. Agrega en el bloque “al presionar el botón A+B” el condicional “si verdadero...” y agregale la variable “arrancar”.





10. Agrega la “función cambio velocidad” y agrega la variable “velocidad”, agrega un condicional “si verdadero...” y agrega el bloque de comparación “ 0 > 0” y cambia el “0” por velocidad, que se encuentra en la categoría “variables”

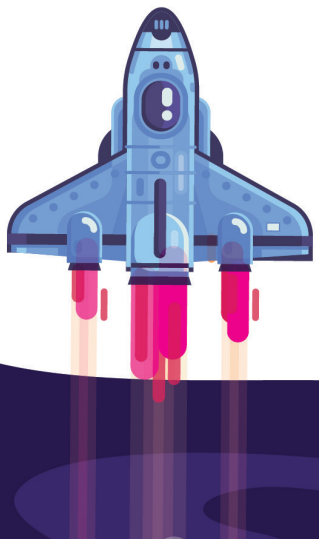


11. Agrega el condicional “si verdadero...” y agrega el bloque de comparación “ 0 ≤ 0” y cambia el “0” por velocidad, que se encuentra en la categoría “variables” y agrega el valor numérico 225.

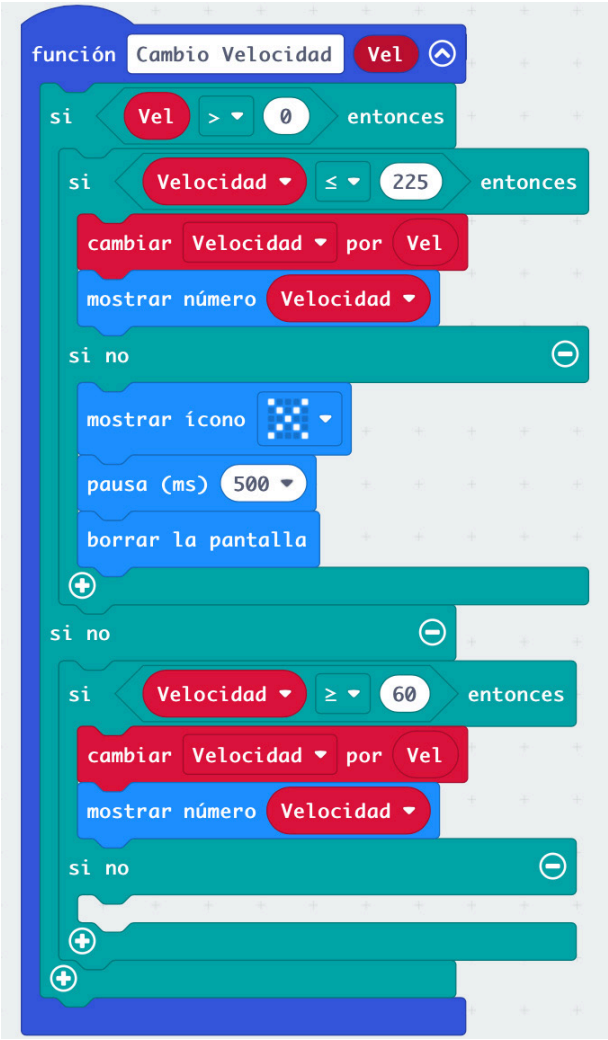


12. Agrega la variable “cambiar velocidad por vel”, que se encuentra en la categoría de “variable” y agrega el bloque “mostrar número” y agrega el bloque de “velocidad”, ahora agrega el bloque “mostrar icono X”, “pausa (500)”, “borra pantalla” que se encuentran en la categoría de “básico”



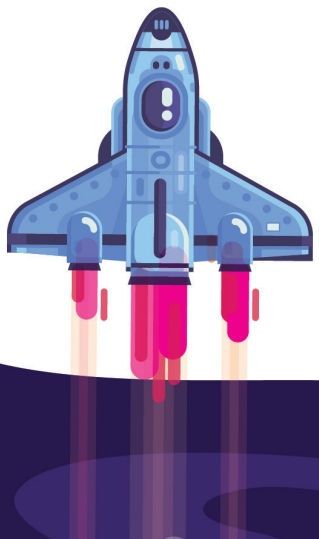


13. Agrega el condicional “si verdadero...” y agrega el bloque de comparación “0 ≥ 0” y cambia el “0” por velocidad y el valor numérico “60”, agrega la variable “cambiar velocidad por vel”, agrega el bloque “mostrar número” y agrega la variable “velocidad”

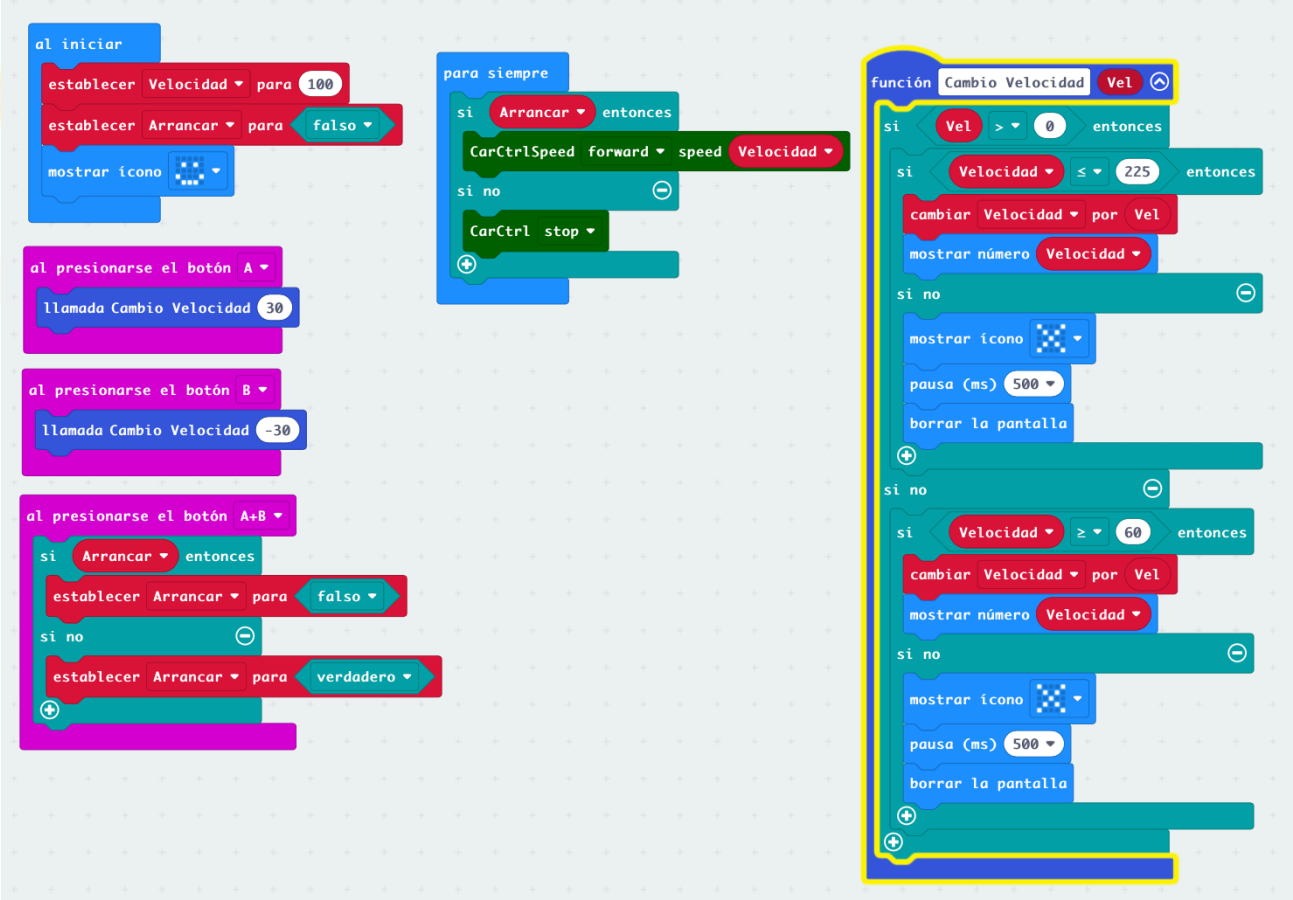


14. Finalmente agrega los bloques “mostrar icono X”, “pausa (500)”, “borra pantalla” que se encuentran en la categoría de “básico”


función Cambio Velocidad Vel
si Vel > 0 entonces
si Velocidad ≤ 225 entonces
cambiar Velocidad por Vel
mostrar número Velocidad
si no
mostrar ícono
pausa (ms) 500
borrar la pantalla
si no
si Velocidad ≥ 60 entonces
cambiar Velocidad por Vel
mostrar número Velocidad
si no
mostrar ícono
pausa (ms) 500
borrar la pantalla



A continuación se muestra el algoritmo en su totalidad, para ser programado en la tarjeta micro:bit.



Para simular la actividad propuesta en esta sesión, asegúrese de tener abierto el proyecto realizado en MakeCode e interactúe con el emulador de la tarjeta micro:bit como se menciona a continuación:

- Al presionar el botón A+B arranca o frena el robot.
- Al presionar el botón B se va reduciendo la velocidad.
- Al presionar el botón A va incrementando la velocidad.

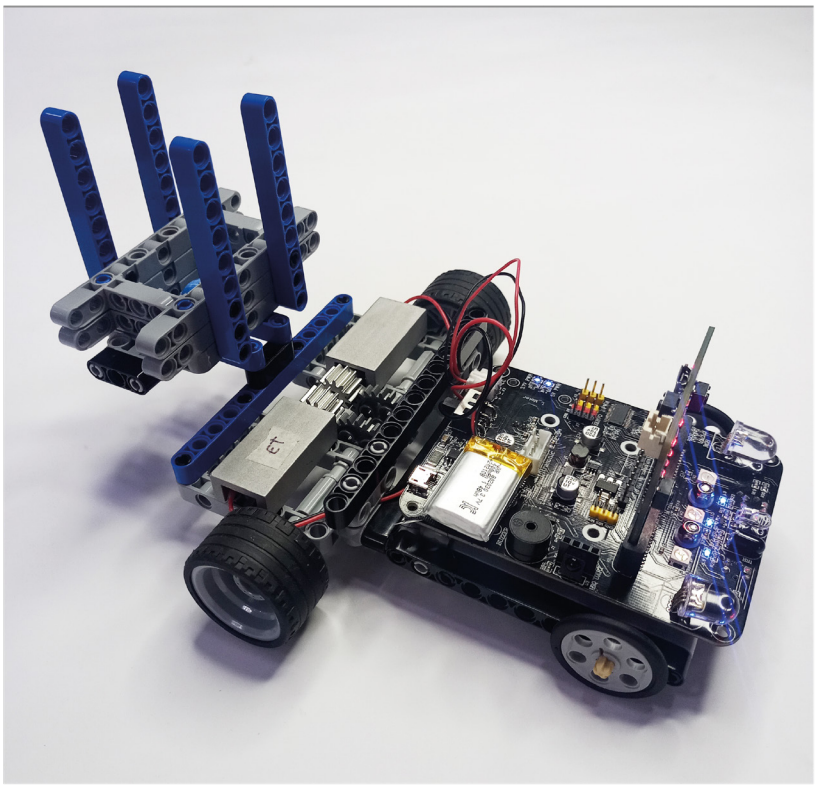
Después de probar la actividad en el emulador, conecte el micro:bit al computador y descargue el programa en la tarjeta, como se indica en el Manual del Kit de Ingeniería STEM. Asegúrese de programar cada micro:bit con el algoritmo correspondiente.

4.6 Construcción

Para el correcto desarrollo de esta actividad, es necesario que se realice la siguiente estructura con el fin de realizar el robot que siga una trayectoria línea y curva, para ello tenga en cuenta los siguientes elementos:

- Bloques de ingeniería
- Tarjeta de expansión
- Tarjeta micro:bit
- Fichas mega fichas
- Tiendas 3D

Prototipo Robot con movimiento

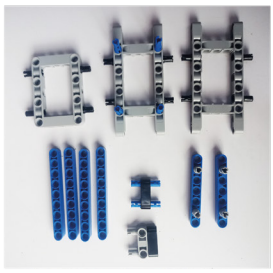


Los pasos para ensamblar el robot se encuentran en la página 238, del manual Yahboon Building:bit No. 8 mini car, se sugiere agregar un soporte para el lápiz en la parte de adelante del robot, con el fin de que el estudiante visualice la trayectoria que realiza el robot, para ello tenga en cuenta la siguiente imagen.

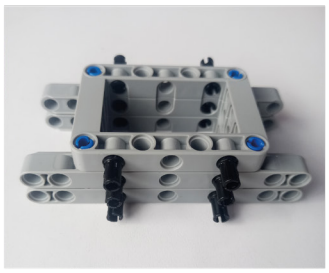
Los pasos para ensamblar la base en donde se llevarán los abarrotes se muestran a continuación. Recuerde que estas imágenes y esta estructura son solo una guía para el correcto desarrollo de la práctica, los estudiantes tienen completa libertad para armar otra estructura o modificar la propuesta en este documento, siempre y cuando dé solución a la problemática indicada en esta sesión:

PASOS DE ENSAMBLE

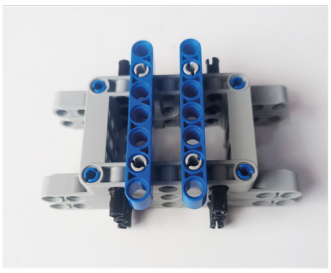
1



2



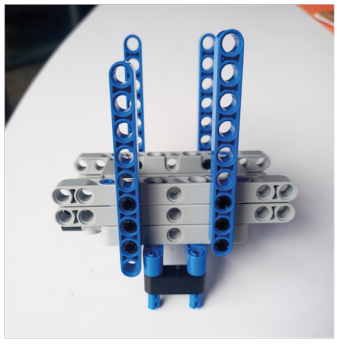
3



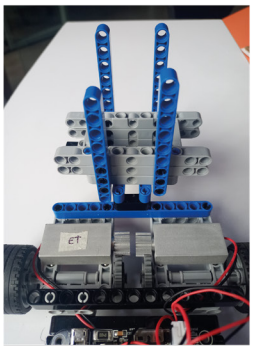
4



5



6



4.7 Monitor Interactivo

¿Qué es el Monitor Interactivo?

El Monitor Interactivo es una pantalla táctil que está conectada al Gestor de Contenidos y permite mostrarles a los estudiantes los archivos almacenados del Gestor, los cuales incluyen el PDF de la sesión, videos imágenes y demás. Adicionalmente, su componente táctil le permite al docente invitar a los estudiantes a interactuar con los contenidos presentados en el monitor, editarlos, moverlos, rayarlos o dibujar nuevos elementos para expresar sus ideas, resolver un problema o mostrar algo relevante a la clase.

En esta sesión, se usará el monitor interactivo para que el estudiante mediante el simulador MakeCode realice diferentes algoritmos con la finalidad de que el robot, ejecute diversas trayectorias.

Recuerda que el simulador de MakeCode Offline se encuentra dentro del Gestor de Contenidos: ***Repositorio Técnico NST. Fase II- Instaladores.***

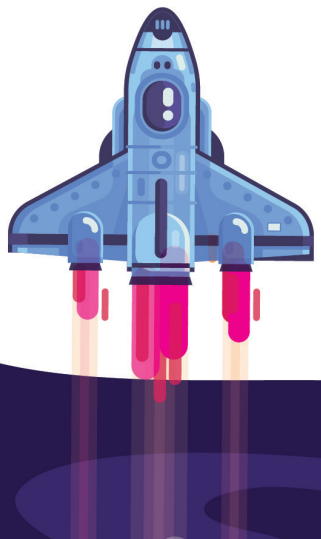
5. Reflexiona, evalúa y concluye

5.1 Reflexión y evaluación

Se sugiere que el docente realice las siguientes actividades de evaluación y conclusión con los estudiantes:

Realice las siguientes preguntas:

- ¿Cuál fue el desplazamiento que el robot realizó?
- ¿Qué trayectoria creaste dentro del simulador MakeCode Offline?
- ¿Cómo podemos incluir los elementos electrónicos para identificar la distancia, el desplazamiento y el movimiento?



6. Conclusión

En esta sesión los estudiantes a través de la creación de un robot retroalimentaron un poco más su conocimiento sobre movimiento, desplazamiento, trayectoria y distancia, adicionalmente a través de la ejecución de diferentes algoritmos pudieron afianzar su pensamiento computacional, determinando las diferentes acciones a la hora de crear un algoritmo y ejecutarlo.

7. Bibliografía

- Guzman, J. (2018, 30 octubre). CIENCIAS NATURALES: GRADO SEXTO. Recuperado 13 de octubre de 2022, de ***http://cienciasnaturalescolprezipa.blogspot.com/2018/03/fisica-grado-sexto.html***

- I.E. Las Americas. (s. f.). Recuperado 13 de octubre de 2022, de ***http://ielasamericas.edu.co/***

