

RobotLab

GUÍA DIDÁCTICA

Plataforma para
el aprendizaje de la robótica

Educación Secundaria



Autoridades

Presidente de la Nación

Mauricio Macri

Jefe de Gabinete de Ministros

Marcos Peña

Ministro de Educación, Cultura, Ciencia y Tecnología

Alejandro Finocchiaro

Secretario de Gobierno de Cultura

Pablo Avelluto

Secretario de Gobierno de Ciencia, Tecnología e Innovación Productiva

Lino Barañao

Titular de la Unidad de Coordinación General del Ministerio de Educación, Cultura, Ciencia y Tecnología

Manuel Vidal

Secretaria de Innovación y Calidad Educativa

Mercedes Miguel

Directora Nacional de Innovación Educativa

María Florencia Ripani

Directora Nacional de Innovación Educativa

María Florencia Ripani

ISBN en trámite

Este material fue producido por el Ministerio de Educación, Cultura, Ciencia y Tecnología de la Nación, en función de los Núcleos de Aprendizajes Prioritarios, para la utilización de los recursos tecnológicos propuestos en el marco del plan Aprender Conectados.

RobotLab

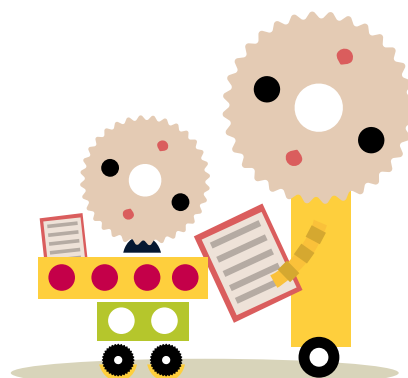
Plataforma para el aprendizaje de la robótica

Educación
Secundaria

Índice

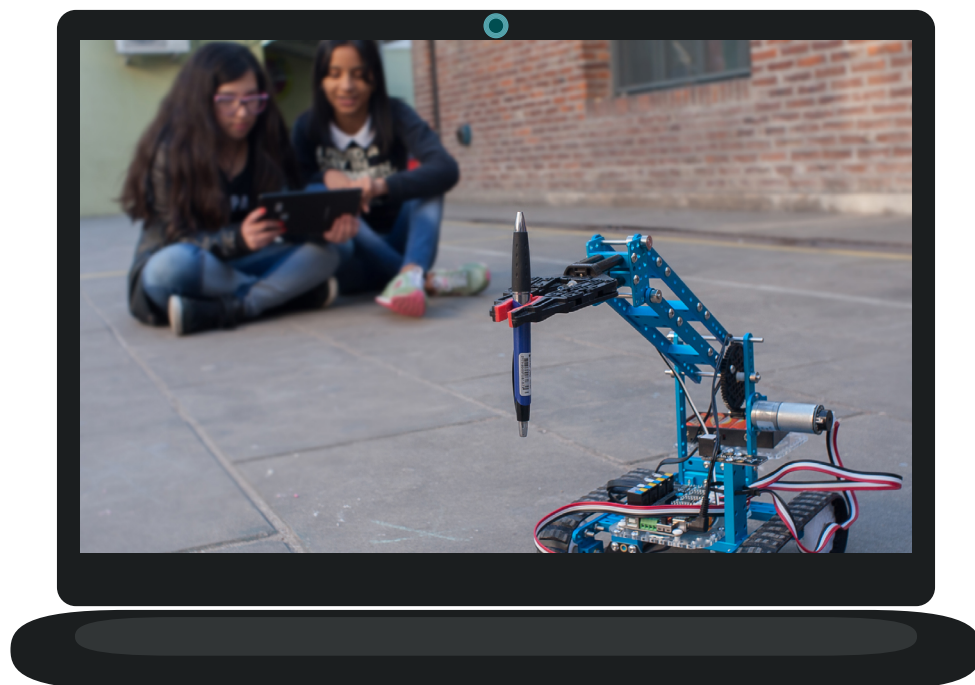
1. Presentación	7
2. Abordaje pedagógico	8
2.1. Marco pedagógico y lineamientos	9
2.1.1. Capacidades y competencias de educación digital	10
2.2. Modelo pedagógico para la innovación	11
2.3. Comunidades de aprendizaje	12
3. Robótica	14
3.1. La robótica en perspectiva	14
3.2. ¿De qué hablamos cuando hablamos de robots?	15
3.2.1. ¿Qué es un robot?	15
3.2.2. Percibir, procesar, actuar... y aprender	16
3.2.3. ¿A qué se denomina bot?	17
3.3. Arquitectura de un robot	17
3.4. Competencias de educación digital: dimensiones y ejes destacados	19
4. Metodología de trabajo	21
5. RobotLab.....	22
5.1. Consideraciones técnicas	22
5.2. ¿Qué elementos de robótica educativa incluye RobotLab?.....	22
5.3. ¿Cómo se compone?	25
5.3.1. Lista de componentes	25
5.3.2. Lista de componentes	28
5.3.3. Detalle de los motores y sus cables correspondientes	29
5.3.4. Descripción de los sensores	29
5.4. Comenzando	30
5.4.1. Armado	30
5.4.2. Programación	31

5.4.3. El lenguaje de programación: mBlock	31
5.4.4. Conexión de la placa	32
5.4.5. Descripción del entorno mBlock	32
5.5. Cuidado de los componentes y organización del espacio	33
6. Trabajo grupal y roles	35
7. Orientaciones para la implementación	36
7.1. Implementación pedagógica del recurso	36
8. Bibliografía	39



1. Presentación

RobotLab es un eje de implementación para complementar el aprendizaje de la matemática que incluye guía y secuencias didácticas, recursos y estrategias de Educación Digital Inclusiva para docentes del ciclo orientado del Nivel Secundario, a través de la conexión de módulos para la creación de prototipos robóticos y la utilización de código de programación mediante las *netbooks*, introduciendo de esta forma los principios fundamentales de la robótica.



2. Abordaje pedagógico

Aprender Conectados es una propuesta pedagógica innovadora e integral que ofrece a los estudiantes nuevas oportunidades de aprendizaje a través de una diversidad de tecnología digital emergente; un puente a la construcción del futuro.

Aprender Conectados es una política integral de innovación educativa, que busca garantizar la alfabetización digital para el aprendizaje de competencias y saberes necesarios para la integración en la cultura digital y la sociedad del futuro.

La propuesta busca dar respuestas a un contexto de cambio permanente, en el cual las habilidades relacionadas con las tecnologías digitales se han convertido en unas de las más valoradas para el desarrollo, la integración social y la construcción del conocimiento. Además, ciertos recursos digitales pueden facilitar y ampliar las posibilidades de aprendizaje, aunque esto requiere no solo la integración de tecnología, sino eliminar prácticas innovadoras que construyan un nuevo modelo educativo.

Aprender Conectados busca propiciar la alfabetización digital de los estudiantes, a través de la integración de áreas de conocimiento emergentes, como la programación y la robótica, y facilitar recursos digitales y propuestas pedagógicas, que favorezcan el aprendizaje de campos tradicionales del saber, como las ciencias naturales y las lenguas extranjeras.

2.1. Marco pedagógico y lineamientos

El plan **Aprender Conectados** se enmarca en las políticas de promoción de la innovación y la calidad educativa desarrolladas por el Ministerio de Educación, Cultura, Ciencia y Tecnología de la Nación dentro del Plan Estratégico nacional Argentina Enseña y Aprende

https://www.argentina.gob.ar/sites/default/files/plan_estrategico_y_matriz_v9.pdf



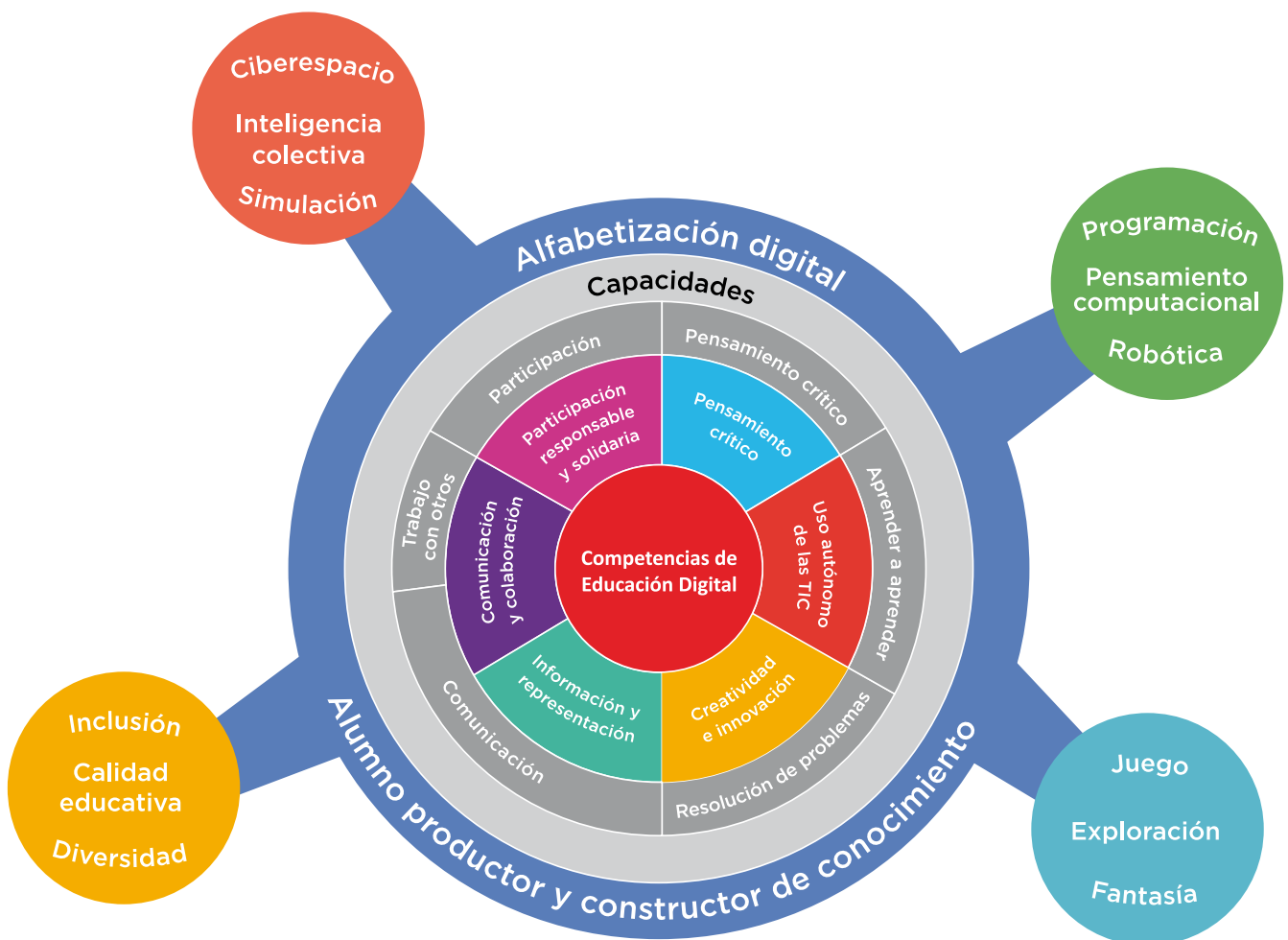
**OBJETIVOS DE DESARROLLO
SOSTENIBLE**

17 OBJETIVOS PARA TRANSFORMAR NUESTRO MUNDO

<https://www.un.org/sustainabledevelopment/es/objetivos-de-desarrollo-sostenible>

2.1.1. Capacidades y competencias de educación digital

La propuesta pedagógica está orientada a la alfabetización digital, centrada en el aprendizaje de competencias y saberes necesarios para la integración en la cultura digital y la sociedad del futuro.



2.2. Modelo pedagógico para la innovación

Aprender Conectados propone construir un modelo pedagógico innovador, que permita a los estudiantes disfrutar de la construcción de su aprendizaje, en un marco de creatividad, exploración y colaboración, en contacto con una variedad de soluciones tecnológicas. Se trata de darles los recursos que les permitan resolver problemas, crear oportunidades y cambiar el mundo; para afrontar la aventura del aprender con las habilidades que necesitan para construir el futuro.

El proyecto busca abordar la innovación pedagógica en el marco de la cultura digital, con nuevas estrategias para la construcción de saberes. Esta idea se sustenta en nuevas dinámicas de trabajo que impliquen al estudiante como protagonista y constructor de conocimiento y al docente como mediador y guía, que facilite los procesos de aprendizaje promoviendo el respeto en un marco de igualdad de oportunidades y posibilidades. Se pone énfasis en que los estudiantes conozcan y comprendan cómo funcionan los sistemas digitales, evitando las repeticiones de rutinas mecánicas y el uso meramente instrumental de la tecnología.

Se propone el aprendizaje sobre la base de proyectos —con actividades que favorezcan la resolución de problemas— que potencien situaciones de la vida cotidiana y del mundo real y que preparen a los estudiantes para entender mejor el mundo y posibilitar su capacidad para transformarlo. De este modo se busca el rol activo de los estudiantes, en una dimensión participativa, colaborativa y en red, que los incluya en la planificación de las actividades junto con sus docentes, teniendo en cuenta sus intereses, su contexto sociocultural y la comunidad educativa a la que pertenecen.

2.3. Comunidades de aprendizaje

En un mundo en el cual la colaboración es uno de los valores fundamentales, se propone la integración de los recursos tecnológicos a través de redes, que generen relaciones de cooperación y aprendizaje entre pares: entre docentes, entre alumnos y entre comunidades educativas. En este sentido, se promueve el trabajo en equipo, en colaboración y en red, en un ambiente de respeto y valoración de la diversidad.

Redes intraescolares

- Alumnos RED + docentes
- Aprendizaje entre pares
- Integración entre grados/años

Redes interescolares

- Intercambio de experiencias
- Promoción de buenas prácticas
- Comunidades virtuales de aprendizaje



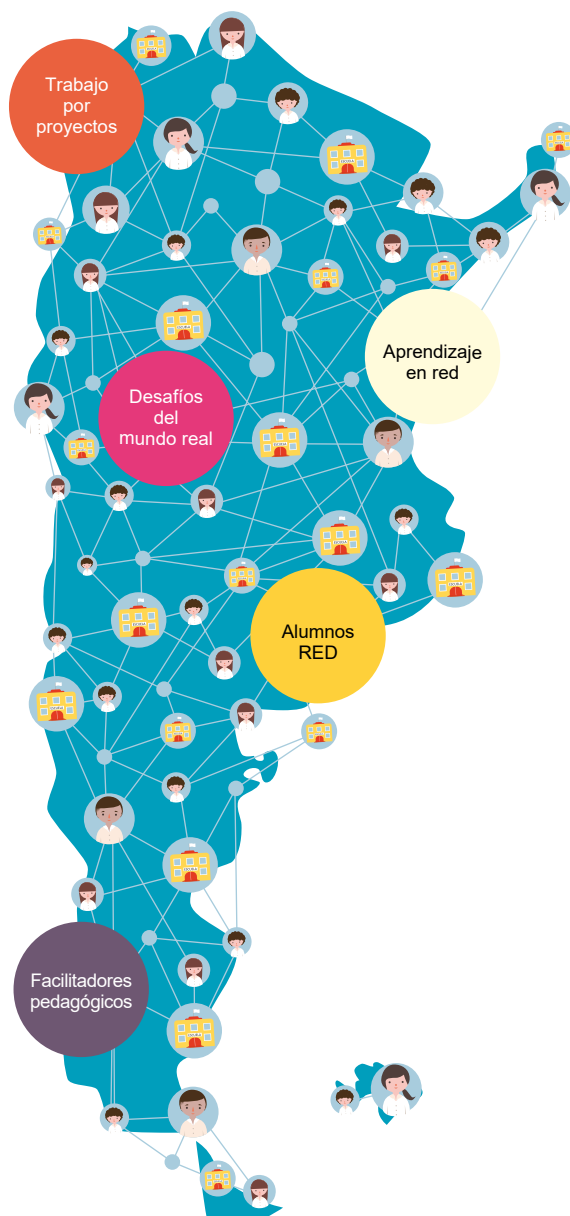
Los alumnos RED (referentes de educación digital) son quienes, por sus propios intereses y deseos, lideran la construcción de proyectos y el aprendizaje entre pares. A partir de su habilidad para el uso de recursos digitales, construyen una relación solidaria con los docentes, para facilitar su rol de animadores del conocimiento.



Mesa de ayuda

0800-444-1115

aprenderconectados@educacion.gob.ar



Se propone el trabajo en redes intraescolares con actividades intensivas en un grado/año, que se denomina “núcleo”, y que compartirá sus experiencias a través de actividades de sensibilización con otros grados/años, que se denominan “nodos”, en el marco de comunidades de aprendizaje.

Esta propuesta también incluye la formación de redes extraescolares, que permitan el intercambio de experiencias y la promoción de buenas prácticas, así como la creación de comunidades virtuales de aprendizaje.

Todas las propuestas que se presentan en el marco de esta guía didáctica son sugerencias que orientan la labor docente.

Estos materiales han sido desarrollados de forma tal que puedan adaptarse a los diversos contextos. Es el docente como líder de su grupo y conocedor de los intereses y necesidades de sus alumnos, quien escoge cuáles utilizar, hace las adaptaciones necesarias y/o define su pertinencia.

3. Robótica

El mundo presencia una profunda transformación impulsada por el desarrollo de la cultura digital, en la cual la robótica tiene un rol fundamental. Su inclusión en las escuelas resulta un medio y a la vez un fin educativo, ya que acercando este campo de conocimiento a los estudiantes se busca promover habilidades que les permitan resolver diversas problemáticas sociales, crear nuevas oportunidades y prepararse para su integración en el mundo del trabajo.

3.1. La robótica en perspectiva

Tanto la robótica como su integración en el ámbito educativo tienen un sentido histórico. Tradicionalmente, la robótica educativa se propuso como recurso para aprender las ciencias, e incluía aspectos relacionados con la mecánica y la electrónica; para la sociedad, los robots tenían una presencia significativa en la ciencia ficción y escasa en el mundo real.

En los últimos años, la robótica emergió asociada a los circuitos digitales, los sistemas embebidos y a la inteligencia artificial, mientras que ganó protagonismo y relevancia en distintos ámbitos del desarrollo social y económico. Por esta razón, y en relación con su trascendencia en la cultura digital, se propone la robótica como objeto de estudio en sí misma, particularmente en sus aspectos ligados a los sistemas digitales de control, automatización y comunicación, estrechamente vinculados a la programación y a las ciencias de la computación.

El trabajo con robots requiere abordar aspectos técnicos relativos a la programación y a las ciencias de la computación, aplicados a situaciones y problemas del mundo físico, mediante un aprendizaje centrado en la práctica y la experimentación. Esta combinación de conceptos, ejercicios y creatividad genera un alto nivel de motivación e interés en los estudiantes, lo que convierte a la robótica en un recurso pedagógico significativo. Asimismo promueve el pensamiento computacional ya que propone resolver problemas cotidianos a partir del planteo de hipótesis, la experimentación y la reflexión para extraer conclusiones.

La integración de la robótica en los procesos de aprendizaje permite desarrollar habilidades transversales a las diferentes asignaturas, pensamiento computacional aplicado a la resolución de problemas, creatividad e innovación, trabajo en equipo, capacidades expresivas y comunicacionales, y uso autónomo y con sentido crítico de las tecnologías.

3.2. ¿De qué hablamos cuando hablamos de robots?

En la actualidad, somos testigos del desarrollo y del impacto de la robótica en la vida cotidiana, que permite optimizar y automatizar diferentes procesos y tareas.

El avance de robots móviles terrestres, aéreos (drones o VANT) o acuáticos, que pueden navegar e interactuar autónomamente con el entorno, tienen un alto impacto en actividades tales como:

- monitoreo y exploración terrestre (cultivos, zonas forestales) y acuática;
- búsqueda y rescate de personas u objetos;
- relevamiento y reconocimiento de áreas de difícil acceso para los seres humanos;
- exploración espacial y planetaria;
- transporte de carga y pasajeros;
- realización de tareas domésticas;
- asistencia y cuidado de personas.

3.2.1. ¿Qué es un robot?

Un robot es una entidad o agente artificial electrónico o electromecánico, un dispositivo funcional y programable, capaz de realizar una acción o serie de acciones por sí solo para cumplir un objetivo específico a partir de la capacidad de percibir el mundo que lo rodea, procesar esta información y actuar en consecuencia.

Veamos algunos ejemplos:

- **Robot aspiradora:** puede limpiar sin intervención de un humano. Cuenta con un sistema de navegación que le permite detectar obstáculos y construir un mapa de todos los recovecos del hogar.

- **Robot para la búsqueda y rescate de personas y objetos:** provisto de forma y movimientos humanoides, interactúa en espacios abiertos y cerrados, de difícil acceso o peligrosos para la vida humana.
- **Robot cirujano:** cuenta con varios brazos que le dan una mayor precisión y destreza que la mano humana. No es completamente autónomo ya que ejecuta las decisiones tomadas por un profesional. Permite tener una visión en alta definición del campo de operación e incluso realizar intervenciones quirúrgicas a distancia ya que el profesional puede controlar el robot a miles de kilómetros.
- **Robot cuidador:** destinado a la asistencia de adultos mayores, personas hospitalizadas o con capacidades diferentes. Puede ayudar en la movilidad, advertir ante peligros y facilitar la manipulación de objetos. En algunos casos, se convierte en una mascota con la que se interactúa y que brinda una compañía.

3.2.2. Percibir, procesar, actuar... y aprender

Los robots autónomos móviles tienen un ciclo de control que se resume en los siguientes momentos: capturan información de su entorno mediante sensores, procesan esa información mediante programas de computadora (*software*) para tomar decisiones en tiempo real, accionando un determinado comportamiento a través de actuadores que le permiten moverse e interactuar con el ambiente.

Hay robots que, además, aprenden a partir de su interacción con el ambiente, con humanos o con otros robots. Para ello utilizan algoritmos de aprendizaje automático: programas informáticos capaces de generalizar comportamientos a partir del análisis de datos. Estos robots utilizan lo que se conoce como inteligencia artificial. Hay robots que pueden aprender y crear música o pintura: Emmy es un robot que compone música como Vivaldi, Beethoven y Bach, a partir de procesar la información de numerosas partituras de esos compositores y detectar patrones que se repiten en cada uno de ellos. Esta clase de funcionamiento es un ejemplo del alcance del aprendizaje automático o *machine learning*.

Otros sistemas por considerar son los que, mediante la computación física, construyen sistemas interactivos empleando *software* y *hardware* abierto para captar información y responder en el mundo físico. En este sentido, esta disciplina incluye la creación de dispositivos enmarcados en el mundo digital, lo que se conoce como “cultura *maker*” o “hágalo usted mismo” (también conocida como por la sigla en inglés DIY).

3.2.3. ¿A qué se denomina bot?

Se llama bot a un tipo particular de robots que actúan como agentes virtuales contenidos en una interfaz digital. Estos bots son programas computacionales que pueden procesar de forma autónoma la información que adquieren y tomar decisiones en tiempo real.

El ejemplo más común es el del chatbot o bot de charla, que puede mantener una conversación con una persona como si fuera otro ser humano. Estos se utilizan principalmente en áreas de atención al cliente.

3.3. Arquitectura de un robot

El desarrollo de un robot está ligado a la necesidad de resolver una situación problemática, por ejemplo: optimizar el uso de agroquímicos en el campo, crear un soporte que vuele y filme desde las alturas, o construir una máquina que pueda limpiar el piso en forma autónoma.

Desde un punto de vista funcional, un robot está compuesto por dos niveles: el nivel físico y el de procesamiento.

El **nivel físico** comprende la estructura electromecánica del robot, los circuitos electrónicos y los dispositivos que le permiten interactuar con el entorno. Estos últimos son de dos tipos:

- Sensores: capturan información física (luz, temperatura, humedad, distancia, sonido, etc.) y la convierten en señales digitales, legibles por una computadora.
- Actuadores: permiten moverse e interactuar con el contexto, y pueden ser de distinto tipo: hidráulicos (se accionan por presión del agua), neumáticos (por presión del aire) y eléctricos (los más utilizados).

El **nivel de procesamiento** está constituido por la unidad de procesamiento y el programa de control que define el comportamiento del robot de manera que cumpla con su objetivo.

El siguiente cuadro representa un análisis de los componentes de los ejemplos anteriores en lo que respecta a sus funcionalidades:

APRENDER CONECTADOS

Competencias	Nivel físico		Nivel de procesamiento
	Sensores	Actuadores	
Robot aspiradora	<p>Telímetros infrarrojos para calcular las distancias a las paredes y objetos, y otros sensores para detectar cuándo se termina el piso.</p> <p>Sensores de contacto para saber cuándo se chocó con algo.</p> <p>Receptor infrarrojo para comunicarse con la base y volver a recargar la batería.</p> <p>Odómetros para medir las revoluciones de los motores y estimar la velocidad.</p>	<p>Motores eléctricos que accionan las dos ruedas para poder moverse en todas las direcciones.</p> <p>Parlante y leds que le permiten reproducir sonido y encender luces para comunicarse.</p> <p>Motores de vacío y rotor de cepillo para controlar el aspirado y barrido.</p>	<p>Posee un circuito electrónico impreso ("placa") con un procesador (<i>hardware</i>) que ejecuta un programa (<i>software</i>) que le permite moverse de forma autónoma, conocer la posición donde se encuentra, saber qué parte ya limpió y cuál le falta, y volver a la base a recargar la batería.</p>
Robot para la búsqueda y rescate de personas y objetos	<p>Instrumento láser que proporciona un mapa 3D de su entorno. Le permite evitar obstáculos, evaluar el terreno y manipular objetos.</p> <p>Cámara de visión en 3D.</p>	<p>Motores eléctricos e hidráulicos que le permiten caminar, correr y saltar manteniendo el equilibrio.</p>	<p>El procesador (<i>hardware</i>) ejecuta un programa (<i>software</i>) que le permite desarrollar de forma autónoma tareas tales como cerrar válvulas, abrir puertas y operar equipos motorizados en entornos peligrosos para los seres humanos</p>
Robot cirujano	<p>Cámara de visión en 3D.</p>	<p>Uno o varios brazos robóticos con movimientos de gran precisión que le permiten exactitud y repetición de las acciones.</p>	<p>Posee una consola de diseño ergonómico, desde la cual el cirujano recibe las imágenes y controla los brazos robóticos.</p>
Robot cuidador	<p>Sensores táctiles para detectar cuándo el usuario lo ha tocado. Permiten reconocer si el usuario le da la mano o coloca algún objeto en ellas.</p> <p>Cámaras de visión 3D para crear un mapa tridimensional del ambiente.</p> <p>Micrófono para percibir sonidos y escuchar las órdenes de su usuario.</p>	<p>Motores que le permiten desplazarse.</p> <p>Servomotores que le permiten mover las cejas, brazos y manos.</p> <p>Matriz de leds que le permite realizar la gesticulación verbal.</p> <p>Micrófono para emitir sonidos y palabras.</p>	<p>El microcontrolador embebido le permite desarrollar tareas tales como diálogos, expresión de emociones por gestos faciales y movimientos corporales.</p>

3.4. Competencias de educación digital: dimensiones y ejes destacados

“Programación, pensamiento computacional y robótica” constituye uno de los principales ejes relacionados con las competencias de educación.

Incorporar la robótica en la enseñanza se vuelve un recurso para que los alumnos utilicen y se expresen a través de las tecnologías de la información y la comunicación, con creatividad y sentido crítico. De este modo, adquieren las habilidades necesarias para convertirse en “ciudadanos plenos, capaces de construir una mirada responsable y solidaria, y transitar con confianza por distintos ámbitos sociales, indispensables para su desarrollo integral como personas” (Ripani, 2018a).

El siguiente cuadro presenta las competencias sugeridas en el marco del Plan Aprender Conectados, una propuesta del Ministerio de Educación, Cultura, Ciencia y Tecnología de la Nación cuya misión principal es integrar a la comunidad educativa en la cultura digital, y las vincula con algunos ejemplos de los Núcleos de Aprendizajes Prioritarios (NAP).

Competencias	NAP de Matemática (Segundo Ciclo de la Educación Primaria)
Creatividad e innovación	La confianza en las propias posibilidades para resolver problemas y formularse interrogantes. La producción y el análisis de construcciones geométricas considerando las propiedades involucradas y los instrumentos utilizados.
Comunicación y colaboración	La interpretación y producción de textos con información matemática avanzando en el uso del lenguaje apropiado.
Información y representación	La interpretación de información presentada en forma oral o escrita —con textos, tablas, dibujos, fórmulas, gráficos—, pudiendo pasar de una forma de representación a otra si la situación lo requiere.
Participación responsable y solidaria	La disposición para defender sus propios puntos de vista, considerar ideas y opiniones de otros, debatirlas y elaborar conclusiones, aceptando que los errores son propios de todo proceso de aprendizaje.
Pensamiento crítico	La comparación de las producciones realizadas al resolver problemas, el análisis de su validez y de su adecuación a la situación planteada.
Uso autónomo de las TIC	La elaboración de procedimientos para resolver problemas atendiendo a la situación planteada.

Ejes destacados	
Creatividad e innovación	<p>La elaboración de procedimientos para resolver problemas atendiendo a la situación planteada.</p> <p>La interpretación de información presentada en forma oral o escrita — con textos, tablas, dibujos, fórmulas, gráficos—, pudiendo pasar de una forma de representación a otra si la situación lo requiere las propiedades involucradas y los instrumentos utilizados.</p>
Cibespacio, inteligencia colectiva, simulación	<p>La producción de conjeturas y de afirmaciones de carácter general, y el análisis de su campo de validez.</p> <p>La explicitación de conocimientos matemáticos, estableciendo relaciones entre ellos.</p>
Inclusión, calidad educativa y diversidad	<p>La disposición para defender sus propios puntos de vista, considerar ideas y opiniones de otros, debatirlas y elaborar conclusiones, aceptando que los errores son propios de todo proceso de aprendizaje.</p> <p>El análisis y el uso reflexivo de distintos procedimientos para estimar y calcular en forma exacta y aproximada.</p>
Juego, exploración y fantasía	<p>La comprensión del proceso de medir, considerando diferentes expresiones posibles para una misma cantidad.</p> <p>El análisis y el uso reflexivo de distintos procedimientos para estimar y calcular medidas.</p> <p>El reconocimiento y la clasificación de figuras y cuerpos geométricos a partir de sus propiedades en la resolución de problemas.</p>

4. Metodología de trabajo

A partir del momento en que la dinámica de trabajo consiste en la resolución de un desafío que debe resolverse con un equipo, el aula deja de ser una clase tradicional y comienza a transformarse en un aula taller. El trabajo es dinámico, hay movimiento, debates e intercambios de ideas. Cada participante aporta desde la experimentación, su experiencia o vocación; el trabajo en grupo no es una sumatoria de acciones individuales, sino una real puesta en juego de las capacidades para que el equipo en su conjunto llegue a los objetivos propuestos.

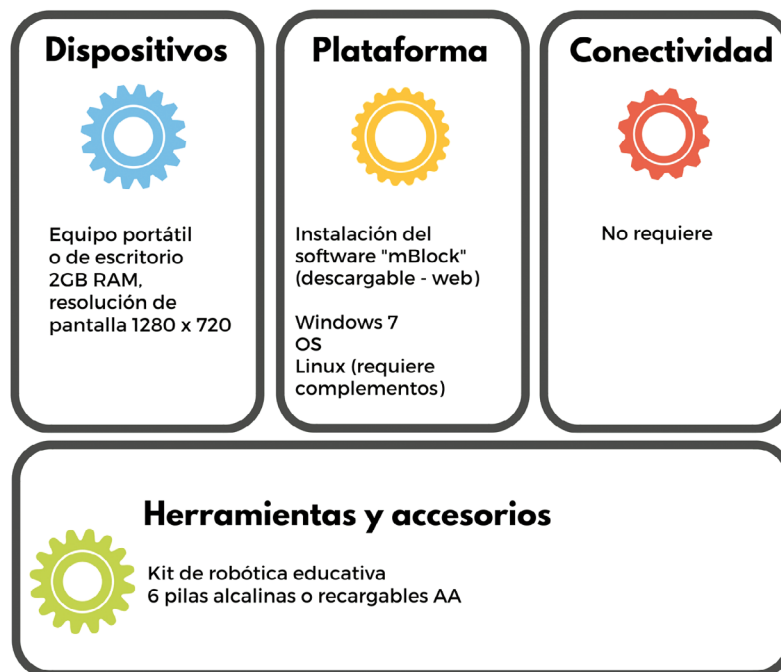
En el trabajo grupal existe el compromiso real en conjunto para resolver el desafío planteado. Es importante valorar el proceso de aprendizaje presente en todo el desarrollo del proyecto o de la actividad.

Más adelante veremos en forma detallada cómo llevar esta dinámica al aula, específicamente sobre este eje de implementación.

5. RobotLab

5.1. Consideraciones técnicas

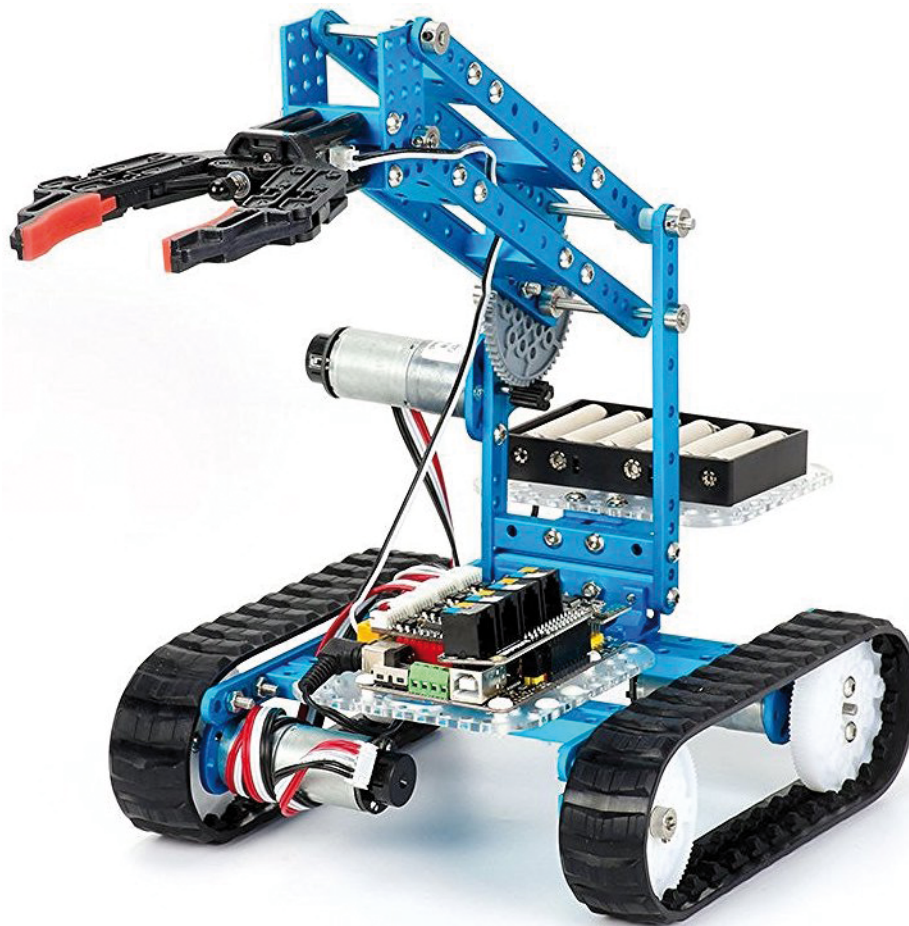
Requisitos mínimos



5.2. ¿Qué elementos de robótica educativa incluye RobotLab?

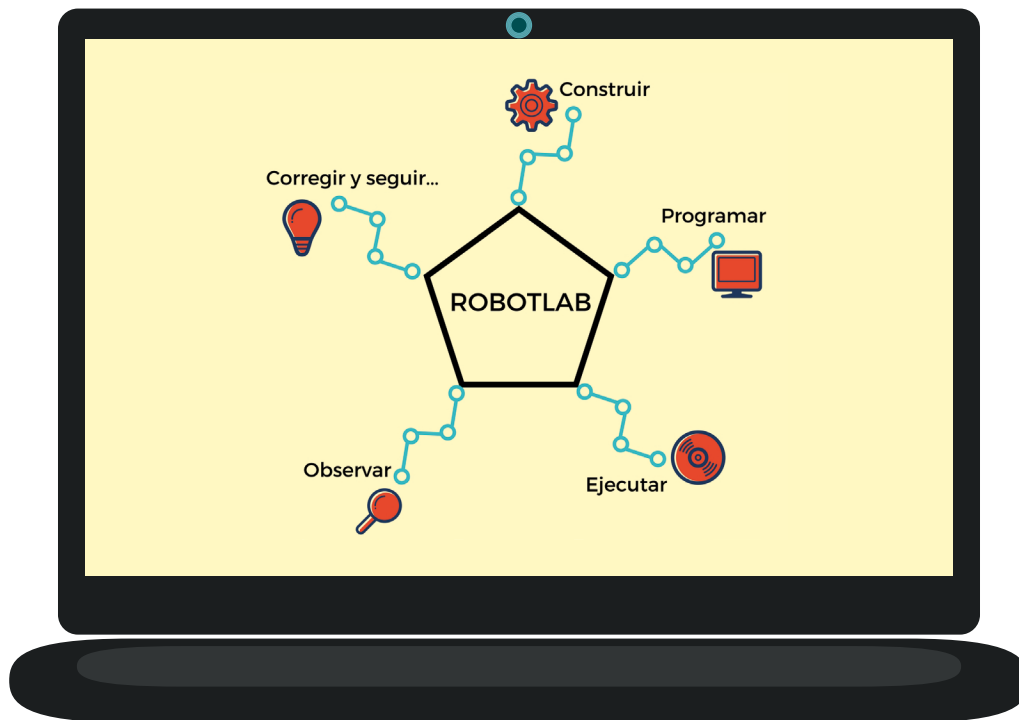
El kit es un recurso educativo con herramientas para introducir los principios fundamentales de la robótica. Propone un marco didáctico de juego donde los/ las alumnos/as aprenden a construir robots con motores y sensores, entre otras piezas importantes, y a codificar en lenguaje de programación gráfica (mBlock). Este recurso incluye elementos tales como tornillos de diferentes longitudes, tuercas, piezas roscadas de aluminio y ejes metálicos, que permiten construir

un robot de apariencia más “industrial” o “profesional”, apartado de la imagen de juguete, y mucho más preciso que la mayoría de los otros robots educativos. Es una de las líneas de implementación del proyecto Escuelas del Futuro.



RobotLab es un kit de robótica educativa que ofrece:

- La posibilidad de realizar construcciones autónomas, que utilicen sensores para medir datos del entorno y motores para dotar de movimiento a las construcciones.
- Apropiación de conceptos como secuencias, bucles, variables, series, funciones, condicionales, operadores, rutinas y subrutinas.



El objetivo en cada desafío consiste en construir un robot que realice determinadas acciones, gracias a las instrucciones programadas, tendientes a resolver una prueba. El trabajo con este tipo de recursos resulta significativo ya que representa un aprendizaje basado en el ensayo y el error, donde las/los estudiantes construyen su conocimiento a partir de un proceso de exploración, revisión y corrección de los desarrollos hasta lograr el objetivo planteado.

A través de un entorno lúdico se propone la resolución de desafíos donde el trabajo en equipo y en colaboración resulta un escenario propicio para el aprendizaje: se introducen conceptos fundamentales de robótica y se promueven habilidades tanto para la construcción de dispositivos, como para programarlos.

De una manera muy amena, simplemente jugando, se logran resolver los distintos desafíos aprendiendo de los propios errores.

5.3. ¿Cómo se compone?

El kit del eje de implementación RobotLab está constituido por:

- Un conjunto de piezas de aluminio pensadas para formar estructuras que sostengan y vinculen motores, sensores, ruedas y placas. Las uniones se realizan mediante tornillos de diferentes longitudes, tuercas y piezas roscadas. Las herramientas necesarias para manipularlas vienen incluidas en el kit.
- Sensores, actuadores (motores) y una placa (MegaPi) que se encarga de coordinar todos los elementos mediante el programa que se deberá realizar.
- Un software de programación completamente iconográfico que permite realizar programas con un amplio espectro de complejidad.

5.3.1. Lista de componentes

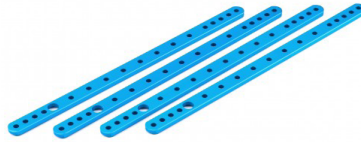
Elementos constructivos.

- Placa MegaPi, con accesorios específicos para el control de motores, manejo de sensores y conectividad bluetooth.
- Tres motores de nueve voltios (9 V) con encoders incluidos. Dos de ellos de 185 rpm y uno de 86 rpm.
- Garra con motor incluido.
- Módulo para disparar cámara de fotos.
- Seguidor de línea.
- Sensor ultrasónico.
- Acelerómetro y giróscopo de tres ejes.
- Cables de conexión.
- Cable USB.

Elementos constructivos



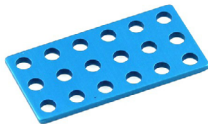
Vigas (0824)
de diferentes largos.



Vigas (0412)
de diferentes largos.



Soportes de
diferentes tamaños.



Planchas 3 x 6



Engranajes.



Polea
dentada.



Destornillador
punta phillips y punta allen.



Caja con tornillos,
tuercas, etc.



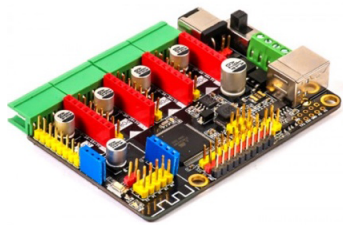
Orugas.

Elementos electrónicos

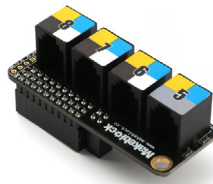
Los elementos electrónicos del kit permiten dar movimiento a las construcciones a través de los motores y tomar mediciones del medio ambiente por medio de los sensores. Todo esto se encuentra controlado por la placa principal que se conecta a los motores y sensores con diferentes tipos de cables. Se pueden dividir los elementos en cuatro categorías:

- Controladores (hay una sola placa, pero hay varios módulos que se utilizan como accesorios y van montados directamente sobre la placa).
- Sensores.
- Actuadores.
- Cables para unir todos estos elementos.

APRENDER CONECTADOS



Placa MegaPi



Módulo conectores RJ25



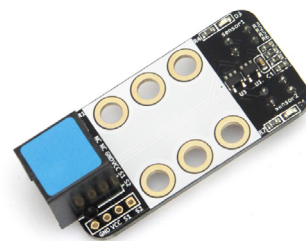
Módulo bluetooth



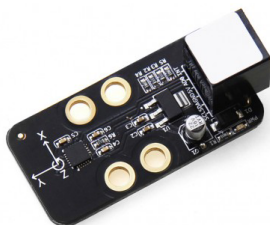
Módulo controlador de motores (cuatro)



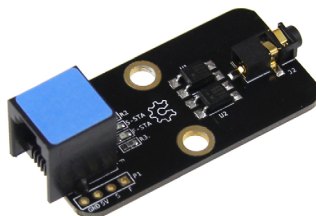
Sensor ultrasónico



Seguidor de línea



Acelerómetro / Giróscopo de tres ejes



Disparador para cámaras fotográficas



Cables de conexión



Motor con encoder óptico 185 rpm (dos)

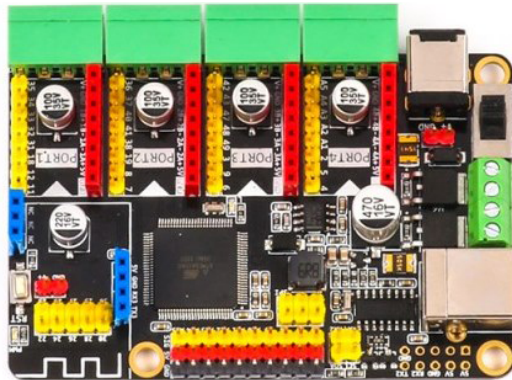


Motor con encoder óptico 86 rpm (uno)

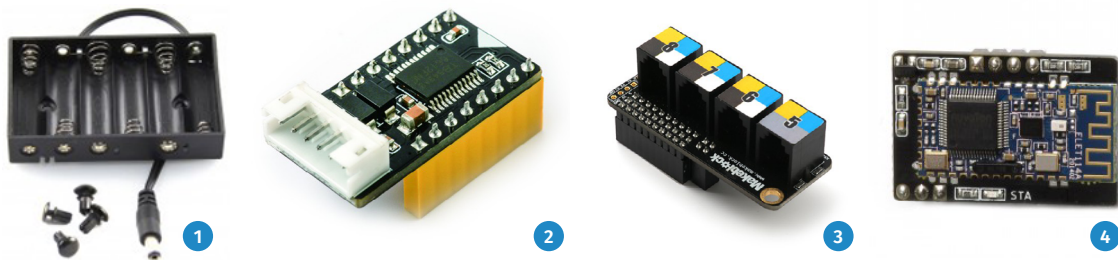


Garra ensamblada con motor

5.3.2. Lista de componentes



La placa controladora (MegaPi) es la encargada de almacenar y ejecutar los programas realizados con el software de programación. En el caso de RobotLab, la placa está fabricada sobre la base de un microcontrolador ATmega2560 y fue diseñada para el control de motores. Es capaz de controlar hasta diez servomotores y ocho motores de corriente continua o cuatro motores paso a paso; y los puertos de salida pueden soportar hasta 10 A. Para que esta placa funcione correctamente es necesario contar con ciertos accesorios que también están incluidos en el kit y que se detallan a continuación.



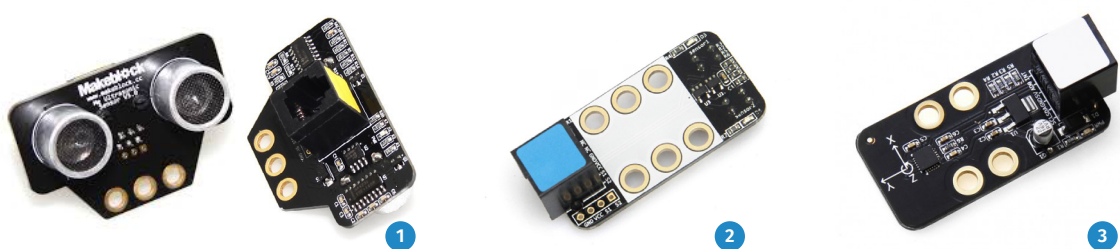
1. El módulo de energía (portapilas) es el encargado de suministrar energía eléctrica a la placa; luego la placa distribuye esta energía a motores y sensores.
2. El kit presenta tres tipos de motores que, en su interior, poseen un sensor de rotación (encoder óptico). Para poder controlarlos es necesario utilizar un módulo específico que forma parte del kit.
3. La placa tiene un módulo que adapta y agrupa algunos “pines” sueltos en cuatro conectores tipo RJ25, que serán los puertos de entrada de la placa. Los puertos no son todos compatibles, tienen diferentes funciones y, para una rápida lectura, cada puerto está señalizado con color.
4. Por último, el kit tiene un módulo de conectividad *bluetooth* que permite la conexión a dispositivos móviles.

5.3.3. Detalle de los motores y sus cables correspondientes



1. Motor con *encoder* óptico de 185 rpm. Necesidad de módulo especial de control de motores.
2. Motor con *encoder* óptico de 68 rpm (x1). Necesidad de módulo especial de control de motores.
3. Además, existe un cuarto motor, incluido en la garra preensamblada. Se trata de un motor simple de corriente continua. Para utilizarlo se necesita un cable diferente y un conector específico (en la imagen tiene color naranja), y sin necesidad del módulo de control de motores.
4. Garra con motor de corriente continua.

5.3.4 Descripción de los sensores



1. Sensor ultrasónico. Permite medir distancias en un rango de 3 cm a 4 m (con un error menor a 1 cm). Trabaja a una frecuencia de 42 KHz. Tiene conector RJ25 y, como vemos en la imagen, cuenta con una etiqueta amarilla que indica que se puede conectar en los puertos 5, 6, 7 u 8. Se puede utilizar para proyectos en los cuales se necesite identificar si hay un objeto cercano, como una barrera automática o un robot que esquive obstáculos.
2. Seguidor de línea. Este módulo contiene dos sensores, cada uno de ellos formado por un emisor/receptor IR. Envía una señal digital a la placa para que el robot pueda seguir una línea negra sobre fondo blanco, o una línea blanca

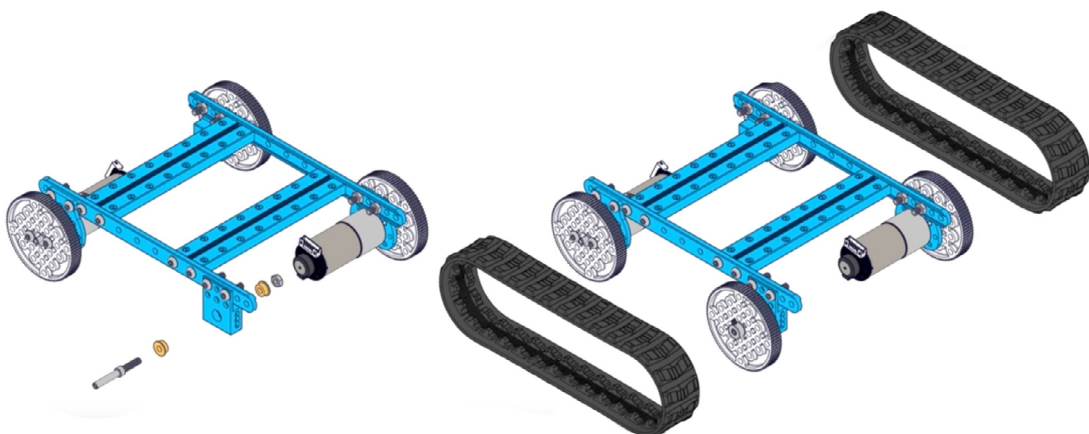
sobre un fondo negro. Este módulo está etiquetado con un color azul, por lo tanto se puede conectar en los puertos, 5, 6, 7 u 8, y cuenta con un puerto RJ25 para una rápida conexión a la placa.

3. Acelerómetro y giróscopo de tres ejes. Este sensor es un módulo de procesamiento de movimiento que permite medir inclinación y aceleración. Es de tecnología digital y se comunica con la placa utilizando el protocolo I2C. Está etiquetado con un color blanco por lo tanto se puede conectar en los puertos 6, 7 u 8. Para realizar una conexión simple posee un puerto RJ25. Es ideal para proyectos en los que el robot busque mantener el equilibrio, vehículos, o robots que realicen distintos movimientos.

5.4. Comenzando

5.4.1. Armado

Generalmente, se comienza con el armado de una estructura que contenga los elementos necesarios para cumplir el objetivo propuesto. Por ejemplo, si se quiere realizar una construcción que se desplace sobre ruedas, se deberán incluir los motores conectados a ellas y luego el resto de la estructura. Si, en cambio, se busca un dispositivo que pueda tomar, sujetar y transportar cosas de un lado a otro, se tendrá que pensar en una garra, engranajes y sensores. Se puede comenzar armando estructuras con una guía paso a paso que indique qué piezas utilizar y en qué posición.



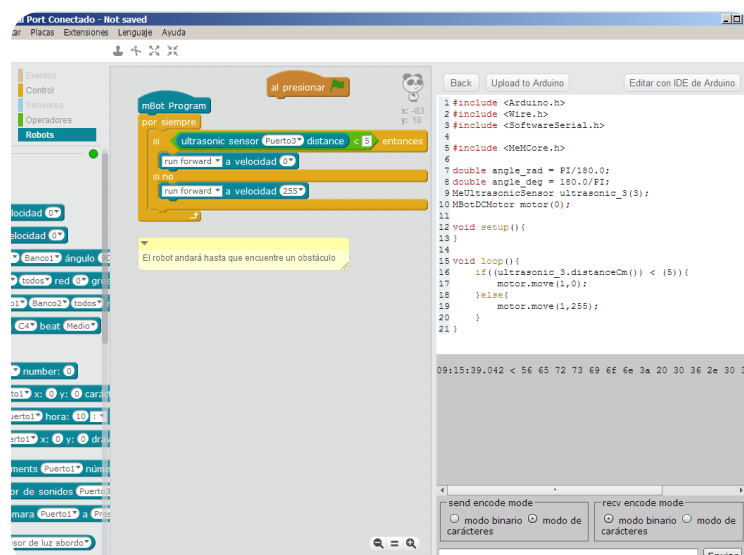
5.4.2. Programación

El segundo paso será realizar un programa que determine en qué momento se encenderán los motores, utilizando información de los sensores, en caso de ser necesario. Para ello, se deberá conectar la placa a la PC y ejecutar mBlock.

5.4.3. El Lenguaje de programación: mBlock

Con el kit de robótica, que provee el eje de implementación RobotLab, se puede programar en diferentes entornos de programación, ya que está basado en la placa Arduino, producida por una compañía de *hardware* libre y una comunidad tecnológica que produce placas de desarrollo de *hardware*. Uno de los entornos recomendados es mBlock, que está basado en la plataforma Scratch, un lenguaje de programación visual desarrollado por el MIT Media Lab. El ambiente es iconográfico, intuitivo y realmente muy simple.

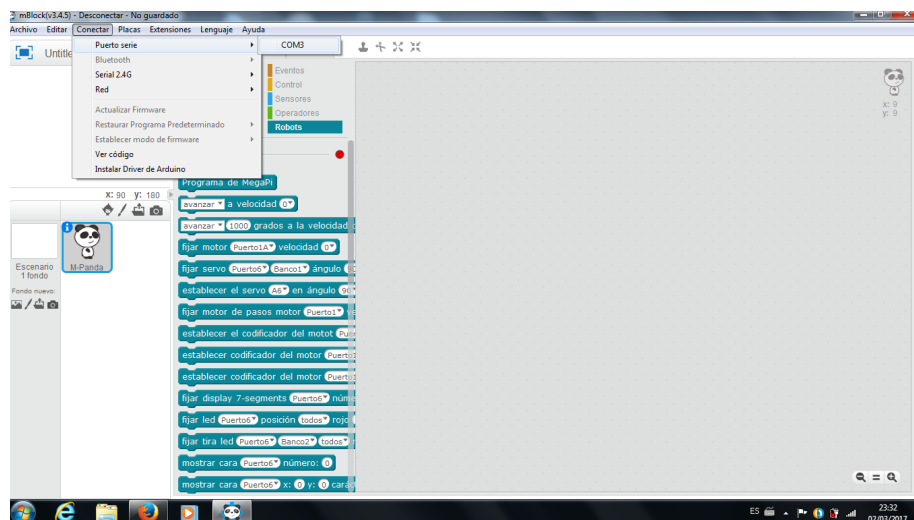
Una ventaja adicional del mBlock respecto del Scratch es que, además del programa iconográfico, se puede acceder al código fuente de Arduino. En la siguiente imagen se muestra, a la izquierda, el programa realizado de manera iconográfica y, a la derecha, el código fuente de Arduino.



5.4.4. Conexión de la placa

Para poder establecer comunicación entre la placa y la computadora es necesario realizar los siguientes pasos:

1. Preparar la placa con los módulos adicionales que se utilizarán.
 2. Conectar la placa a la fuente de alimentación, el módulo con las seis pilas.
 3. Encender la placa con el interruptor.
 4. Conectar la placa a la computadora utilizando el cable USB incluido en el kit.
 5. Una vez realizados estos pasos, abrir el entorno de programación (previamente instalado) y buscar en el menú la opción “conectar”, luego la opción “puerto serie” y seleccionar el puerto COMX (X es el número de puerto y puede variar).
 6. En el menú “Placas” se deberá seleccionar la placa Ultimate 2.0 (MegaPi).
 7. Por último, en el menú “Conectar” se tendrá que ir a “Actualizar el Firmware”.
- Ya está lista la placa para usar.



5.4.5. Descripción del entorno mBlock

Si la placa se ha conectado correctamente con la computadora, el círculo que se encuentra a la derecha del texto MegaPi será de color verde (como se puede observar en la imagen) y, en caso contrario, quedará de color rojo.

En la imagen aparecen tres pestañas, dos de las cuales son “Disfraces” y “Sonidos” que se utilizan en el caso de que se quiera trabajar con animaciones. Como no está vinculado con el uso en robots, se puede dejar de lado por el momento.



En la pestaña “Programa” hay algunos elementos que también se deben descartar ya que hacen referencia a las animaciones. Estos son:

- Movimiento (no es movimiento del robot).
- Sensores (no son los sensores del kit de RobotLab).
- Apariencia.
- Sonido (el kit de RobotLab no incluye parlante, pero si lo incluyera, este menú no haría funcionar el parlante del robot).
- Lápiz.

Para trabajar con este kit se debe focalizar en los siguientes comandos:

- **Datos y Bloques.** Aquí se encontrará todo lo necesario para el manejo de variables y creación de funciones.
- **Eventos.** Esta parte es fundamental, ya que permite establecer en qué momento se dará inicio a la ejecución del programa, entre otras posibilidades.
- **Control.** En este menú se encontrarán todos los elementos para darle estructura al programa: bucles, esperas, decisiones, repeticiones, entre otros comandos.
- **Operadores.** Si se necesita realizar operaciones algebraicas o lógicas aquí se encontrarán todas las opciones.
- **Robot.** Por último, en esta sección se encontrarán todas las herramientas específicas para que el robot opere con sus actuadores y con sus sensores.

5.5. Cuidado de los componentes y organización del espacio

Al comenzar el trabajo con robótica hay varias decisiones y puntos a tener en cuenta para que todo sea más simple. Una de ellas es la organización de los muebles y los materiales que se utilizarán. Si se destina un aula especialmente para esta actividad, lo ideal será contar con mesas para cuatro personas en lugar

de pupitres individuales. Si esto no es posible, **agrupar las mesas individuales en “islas”** estará muy bien, pero será necesario advertir a los chicos sobre el riesgo de separarlas (por la posible caída de piezas o de la caja completa). Es importante que exista espacio suficiente, ya que algunas actividades se realizarán en el piso.

En el caso de utilizar computadoras de escritorio, se sugiere que se instalen contra las paredes, **dejando libre el espacio central del aula** para las mesas de los grupos. Además, esto simplifica el cableado y protege la parte trasera de los gabinetes, evitando riesgos.

Otro punto importante a tener en cuenta será la manera en que se guarde el material. Se recomienda un lugar seguro, sin humedad, y si es posible que contenga enchufes para que la carga de las baterías se realice mientras los kits estén guardados. En algunas oportunidades se guardarán los kits armados para continuar trabajando de una clase a otra (es importante recordar que esto es excepcional, para no inhabilitar el uso a otros cursos). Para ello es necesario **un espacio para guardar las cajas cerradas junto con algunas construcciones.**

Al finalizar cada jornada de trabajo es importante que los responsables de los materiales observen detalladamente el piso en busca de piezas que pudieron haberse caído. Hay algunas muy pequeñas, que tal vez no sean visibles en ese momento, por lo cual se sugiere pedir al personal de limpieza que preste especial atención al barrer por la posibilidad de que algunas piezas pequeñas hayan quedado ocultas. Es de suma utilidad habilitar una cajita en la Secretaría o Bedelía para que todo el que encuentre una pieza la deje allí.

Cada pieza, desde la más pequeña hasta la más grande, es necesaria. En los armados propuestos, se espera contar con la cantidad de piezas incluidas en cada kit.

Con cierta regularidad las cajas deberán ser rearmadas, ya que durante el uso común habrá apuros y situaciones en las que se desordenarán las piezas e incluso tal vez se “presten” piezas de una a otra caja (situación que se debe evitar). Por lo tanto, se podrá invitar periódicamente a algunos estudiantes (por ejemplo, a los alumnos RED) a reordenar las cajas para controlar la presencia de todas las piezas y señalar las faltas, en caso de que existan.

6. Trabajo grupal y roles

El trabajo con robótica ofrece un escenario propicio para el desarrollo de trabajos en forma colaborativa. Este tipo de dinámica de trabajo promueve el desarrollo de capacidades relacionadas con aspectos interpersonales y de comunicación de los/las alumnos.

Una de las técnicas más importantes para fomentar el trabajo cooperativo es la división en roles. De esta manera, cada miembro del grupo asume una tarea y con ella el compromiso de trabajar colaborativamente con su equipo.

Los roles sugeridos para cada uno de los integrantes son los siguientes:

- **Constructor:** es el responsable de que el armado del artefacto llegue a buen puerto. Solicita la colaboración de sus compañeros para el prearmado de ciertas estructuras, analiza con detenimiento el plano a interpretar para la construcción y ejercita su motricidad fina.
- **Responsable de los materiales:** organiza los componentes de los kits, prepara las piezas que necesita el constructor y colabora con el prearmado de estructuras. Ejercita el análisis de planos de construcción y su motricidad fina. Por último, al finalizar la construcción y desarmada esta, organiza las piezas en la caja para su devolución, verificando que no se haya caído ningún elemento de las mesas de trabajo. En el caso de que el equipo esté conformado sólo por dos alumnos, el constructor también es responsable de los materiales, contando desde ya con la ayuda de su compañero.
- **Líder de equipo:** es el representante del equipo ante el docente y sus compañeros. Completa el informe de la actividad y lo presenta en el momento del análisis. Ante alguna necesidad del docente, es quien lo convoca y comunica las dificultades. Además, si es necesario realizar alguna programación, es el responsable de armarla en la computadora y bajarla a la placa controladora del artefacto.

Eventualmente pueden conformarse más roles dividiendo los anteriores, como el de **reportero** (se separa del rol de líder de equipo) que podrá plasmar el proceso mediante fotografías y anotaciones que luego servirán para la realización de un informe o el de **programador** (se separa del rol de líder de equipo), que será quien escriba el código que se pensará en equipo. También podrá haber más de un constructor, de acuerdo con la envergadura del armado en cada actividad en particular.

7. Orientaciones para la implementación

A continuación, se destacan diez consideraciones pedagógicas, expresadas en términos de posibilidades de acción que **RobotLab** ofrece para el/la docente.

1. Facilita la implementación ya que los requisitos de *hardware/software* para la instalación del programa Mindstorms son mínimas y su ejecución es muy sencilla.
2. Promueve en los y las estudiantes la adquisición de estrategias de resolución de problemas a partir de la construcción y programación de robots.
3. Coopera con el fortalecimiento del trabajo colaborativo entre pares y en comunidad.
4. Alienta la construcción del conocimiento estimulando el aprendizaje a partir de los errores, ya sean mecánicos (relacionados con el armado del dispositivo) o computacionales (errores en la programación).
5. Fomenta la utilización de patrones creando rutinas de aplicación en diferentes situaciones.
6. Incita a la exploración temprana de conocimientos científico-tecnológicos. Integra conceptos de matemática, mecánica, ingeniería y electrónica.
7. Estimula la capacidad de abstracción más allá de herramientas puntuales, brindando la posibilidad de aplicar los conocimientos en diferentes dispositivos y sistemas.
8. Introduce al conocimiento de conceptos comunes de programación y robótica aplicables a diversos lenguajes.
9. Propone nuevos escenarios de trabajo al tratarse de dispositivos innovadores que ofrecen retos y desafíos motivadores para las/los alumnos.
10. Favorece la apropiación del método científico como modo de investigación, acción y aprendizaje a partir de la experimentación, la formulación de hipótesis y la observación.

7.1. Implementación pedagógica del recurso

Para el desarrollo del aula taller, se proponen los siguientes momentos en el aula.

Momento 1: Relevamiento y activación de ideas previas

Agrupamiento de alumnos: gran grupo.

Para que exista aprendizaje significativo es condición que los nuevos conceptos se relacionen con la estructura cognitiva previa del alumno. Será importante comenzar la clase con una breve actividad que permita establecer relaciones entre los conocimientos previos de los alumnos y los conceptos ya trabajados en el área.

Por otra parte, si la actividad está vinculada transversalmente con otra disciplina, es fundamental que en ese momento el docente retome los contenidos de aquella, y realice el nexo entre estos y la construcción o desafío robótico que se presenta.

Momento 2: Situación problema

Agrupamiento de alumnos: grupos de 3 a 5 integrantes.

El momento central de la clase consiste en el planteo de una situación problema que los alumnos deberán resolver en forma grupal. Este desafío deberá tener algunas características:

- Tendrá soluciones múltiples.
- Pondrá en juego la creatividad de los alumnos.
- Requerirá la colaboración de los integrantes del grupo.
- La resolución tendrá como resultado una construcción y eventualmente una programación, de acuerdo con la edad de los alumnos.
- Permitirá poner en juego diversas habilidades y conocimientos, de creciente complejidad.

Momento 3: Análisis de la resolución de la situación problema y apertura de nuevos interrogantes

Agrupamiento de alumnos: gran grupo.

Una vez cumplido el tiempo propuesto para la resolución de la situación problema, los distintos grupos podrán realizar una reflexión o una puesta en común. En este momento, los estudiantes podrán explicitar las dificultades encontradas en el camino, las distintas hipótesis puestas en juego así como los éxitos y fracasos.

Por último, se podrán plantear nuevos interrogantes para profundizar algún tema puntual vinculado con los conceptos trabajados.

Con respecto a los tiempos, es ideal que los tres momentos estén encuadrados en un mismo módulo. Pero en muchas oportunidades, la construcción, programación

y testeo del robot (Momento 2) puede ocupar gran parte del módulo. Es por eso que tanto el relevamiento de las ideas previas (Momento 1) como el análisis posterior (Momento 3) pueden estar separados de la experimentación. Lo que sí es fundamental tener en cuenta es que, en general, la actividad debe finalizar con los kits de robótica en el mismo estado en que se encontraban al comienzo de la actividad, ya que si la construcción se prolonga a otro día, el material no podrá ser utilizado por otros cursos.

8. Bibliografía

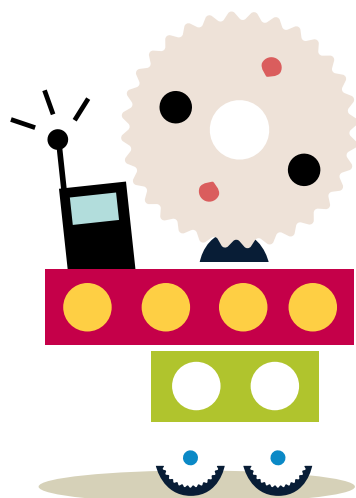
Consejo Federal de Educación (2013). *Núcleos de Aprendizajes Prioritarios. Campo de Formación General. Ciclo Orientado. Educación Secundaria. Matemática*. Buenos Aires: Ministerio de Educación de la Nación.

Ministerio de Educación y Deportes de la Nación (2016). *Plan Argentina Enseña y Aprende. 2016-2021*. Buenos Aires: Ministerio de Educación y Deportes de la Nación. Disponible en: https://www.argentina.gob.ar/sites/default/files/plan_estrategico_y_matriz_v9.pdf

Ripani, M. F. (2018a). *Competencias de educación digital*. Buenos Aires: Dirección Nacional de Innovación Educativa, Secretaría de Innovación y Calidad Educativa, Ministerio de Educación de la Nación.

Ripani, M. F. (2018b). *Orientaciones pedagógicas*. Buenos Aires: Dirección Nacional de Innovación Educativa, Secretaría de Innovación y Calidad Educativa, Ministerio de Educación de la Nación.

Ripani, M. F. (2018c). *Programación y robótica: objetivos de aprendizaje para la educación básica*. Buenos Aires: Dirección Nacional de Innovación Educativa, Secretaría de Innovación y Calidad Educativa, Ministerio de Educación de la Nación.



**APRENDER
CONECTADOS**



Ministerio de Educación,
Cultura, Ciencia y Tecnología
Presidencia de la Nación